# BLADE® 500 X

Instruction Manual
Bedienungsanleitung
Manuel d’utilisation
Manuale di Istruzioni

SPEKTRUM™ DSMX® CONTROL + BEASTX™ FLYBARLESS TECHNOLOGY

**AVVISO**

Istruzioni, garanzie e tutti gli altri documenti accessori sono soggetti a modifiche a totale discrezione di Horizon Hobby Inc. Per avere documentazione aggiornata sul prodotto, visitare il sito Web www.horizonhobby.com e fare clic sulla scheda di supporto per questo prodotto.

**Significato dei termini particolari**

I seguenti termini vengono utilizzati in tutta la documentazione relativa al prodotto per indicare il livello di eventuali danni collegati all'utilizzo di questo prodotto:

Lo scopo dei simboli di sicurezza è quello di attirare l'attenzione sui possibili pericoli. I simboli di sicurezza e le loro spiegazioni servono per attirare l'attenzione e per comprenderne il significato. Gli avvertimenti di sicurezza di per se non eliminano nessun pericolo. Le istruzioni o gli avvertimenti forniti non sostituiscono dei corretti provvedimenti di prevenzione degli incidenti.

**AVVISO:** Procedure che, in caso di mancata osservanza, possono creare danni materiali e nessuna o scarsa possibilità di lesioni.

**ATTENZIONE:** Se non si seguono correttamente le procedure, sono possibili danni fisici a oggetti E gravi lesioni a persone.

**AVVERTENZA:** Procedure, che in caso di mancata osservanza, possono provocare danni materiali, danni collaterali e lesioni gravi o morte O portare con forte probabilità a lesioni superficiali.

**Allarme di sicurezza:** Indica avvertimento o cautela. E' necessaria attenzione per evitare serie lesioni personali.

**AVVERTENZA:** Leggere TUTTO il manuale di istruzioni e acquisire confidenza con le caratteristiche del prodotto, prima di utilizzarlo. Se il prodotto non è utilizzato in modo corretto potrebbero verificarsi danni al prodotto, alle persone o alle cose, causando gravi lesioni.

Questo è un prodotto di hobbistica sofisticato per piloti avanzati di elicotteri con esperienza pregressa nell'azionamento di elicotteri CCPM (Cyclic Collective Pitch Mixing or Collective Pitch Helicopter) come il Blade SR o il Blade mCP X. Esso deve essere azionato con cautela e buon senso e necessita di conoscenze meccaniche di base.

Questo è un prodotto sofisticato per hobby. Esso deve essere manipolato con cautela, con giudizio e richiede qualche conoscenza di base di meccanica. Se il prodotto non è utilizzato in maniera sicura e responsabile potrebbero verificarsi lesioni o danni al prodotto stesso o ad altre proprietà. Questo prodotto non è concepito per essere usato dai bambini senza la diretta supervisione di un adulto. Non tentare in nessun caso di smontare il prodotto, di utilizzarlo con componenti non compatibili o di potenziarlo senza previa approvazione di Horizon Hobby, Inc. Questo manuale contiene istruzioni relative a sicurezza, utilizzo e manutenzione del prodotto. È fondamentale leggere e seguire tutte le istruzioni e le avvertenze nel manuale prima di montare, mettere a punto o usare il prodotto, al fine di usarlo correttamente e di evitare danni o lesioni gravi.

**Limite minimo di età consigliato: per piloti esperti, di età superiore ai 14 anni. Il prodotto non è un giocattolo.**

**AVVERTENZA:** Se non si seguono le istruzioni si puo' danneggiare l'elicotttero, proprieta' e danni all'individui e causare morte.

**ATTENZIONE:** non fare nessun cambiamento al prodotto che non sia mostrato nel manuale.

**Ulteriori precauzioni per la sicurezza e avvertenze**

- Mantenere sempre la distanza di sicurezza in tutte le direzioni attorno al modello per evitare collisioni o danni. Questo modello funziona con comandi radio soggetti all'interferenza di altri dispositivi non controllabili dall'utilizzatore. Si possono verificare interferenze e perdite momentanee di controllo.
- Assicurarsi sempre di comprendere pienamente i controlli sul trasmettitore e di capire come essi influenzano il movimento dell'elicottero.
- Utilizzare sempre il modello in spazi liberi da auto, traffico e persone.
- Seguire scrupolosamente i consigli e le avvertenze sia per il modello che per tutti gli accessori (caricabatterie, pacchi batteria ricaricabili, ecc.).
- Tenere le sostanze chimiche, i piccoli oggetti o gli apparati sotto tensione elettrica fuori dalla portata dei bambini.
- Evitate il contatto con l'acqua di tutti i dispositivi che non sono stati specificatamente progettati per funzionare in acqua. L'umidità danneggia i componenti elettronici.
- Tenere sempre i bambini lontani dal prodotto in ogni momento. Conservare sempre questo prodotto al di fuori della portata dei bambini.
- Tenere sempre i capelli raccolti per evitare che si impiglino fra le lame.
- Mantenere sempre e azionare questo prodotto alla luce del sole.
- Assicurarsi sempre che tutti i fissaggi siano chiusi prima dell'uso.
- Conservare sempre il prodotto in un posto sicuro e asciutto.
- Non toccare il motore, in quanto potrebbe diventare estremamente caldo.
- Non usare l'elicottero al chiuso/interno.
- Non fare affidamento solo ai meccanismi di sicurezza integrati nel trasmettitore e nel ricevitore. Assicurarsi sempre di capire il prodotto e il modo in cui farlo funzionare.
- Usare solo elementi di ricambio e accessori approvati da Horizon.
- Non mettere in bocca componenti del modello dato che potrebbe essere pericoloso e perfino mortale.
- Non far volare il modello se le batterie del trasmettitore sono poco cariche.
- Non connettere le batterie se non si usa il prodotto.
- Non azionare mai il prodotto se si è stanchi, se non si sta bene, se si assumono farmaci che possono compromettere i riflessi o se si è sotto l'influenza di droghe o alcool.
- Non indossare mai abiti molto larghi o elementi penzolanti durante la manutenzione e il funzionamento del prodotto.
- Non spruzzare mai detergenti per vetro o altri liquidi sul prodotto.
- Non azionare mai il prodotto con la pioggia o col maltempo.
- Non effettuare mai la manutenzione con la batteria inserita nell'elicottero.

**AVVERTENZA:** Questo è un grande modello di elicottero con pale che ruotano ad alta velocità. Essere sempre molto prudenti e avere buon senso durante l'uso e la manutenzione del prodotto. Se non siete sicuri di una QUALSIASI funzione o procedura descritta in NON bisogna azionare l'elicottero. Contattare l'assistenza Horizon sul prodotto per avere assistenza.

**AVVERTENZA:** Mantenere sempre un perimetro di sicurezza di almeno 13 m intorno all'elicottero quando il motore è in funzione. Tenersi e gli spettatori al di fiori di questo perimetro.

# BLADE® 500 X BLH4080

## Indice



| Specifiche del Blade 500 X | |
|---|---|
| **Lunghezza** | 850 mm |
| **Altezza** | 300 mm |
| **Diametro del rotore principale** | 970 mm |
| **Diametro del rotore di coda** | 198 mm |
| **Peso di volo** | 1760 g |

| Componenti | |
|---|---|
| **Motore** | 520H outrunner brushless, 1320 Kv (installato) |
| **ESC (controllo elettronico della velocità)** | Brushless 70 A (installato) |
| **Batteria** | 6S 22,2 V 2900 mAh 30C Li-Po (inclusa) |
| **Caricabatterie** | Caricabatterie con bilanciatore Li-Po CC (incluso) |
| **Unità senza flybar** | Spektrum AR7200BX e ricevitore remoto con tecnologia BeastX™ (installata) |
| **Servo di beccheggio** | Spektrum SH310 (installati) |
| **Servo coda** | Spektrum SH410 (installato) |

*Per registrare il prodotto on-line, visitare il sito www.bladehelis.com*

## Carica della batteria di volo

Blade® 500 X BNF viene fornito insieme a un caricabatterie con bilanciatore CC e a una batteria Li-Po 6S.
Utilizzare solo pacchi batterie approvati da Horizon Hobby e caricabatterie compatibili con questo prodotto.
Non lasciare mai incustoditi la batteria e il caricabatterie durante la carica. La mancata osservanza delle istruzioni può determinare il rischio di incendio. Durante la carica, assicurarsi che la batteria sia posizionata su una superficie termoresistente. Caricare la batteria di volo prima di eseguire il collegamento e i test di controllo dell'elicottero.

### Caratteristiche del caricabatterie con bilanciatore Li-Po CC

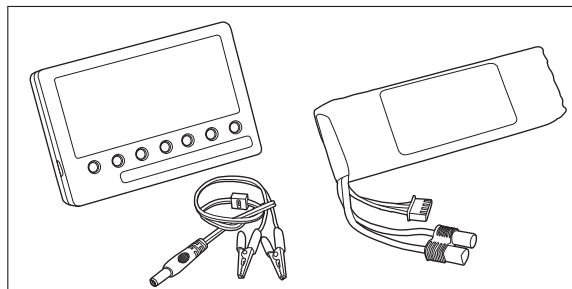
- Carica di pacchi batterie Li-Po a 6 celle
- Intensità della corrente di carica 2,5 A
- Indicatore LED dello stato di carica
- Indicatore LED del bilanciamento delle celle
- Cavo di ingresso con pinze coccodrillo a 12 V

***Specifiche***

- Alimentazione di ingresso: 10,6–15 VCC, min. 10 A
- Carica di pacchi batterie Li-Po a 6 celle con capacità minima di 2500 mAh

### Pacco batteria Li-Po 6S 22,2 V 2900 mAh

Il pacco batteria Li-Po del Blade 500 X 6S dispone di un cavo di bilanciamento che ne consente la carica sicura mediante il caricabatterie con bilanciatore Li-Po Blade 500 fornito in dotazione. La carica della batteria inclusa è sicura fino a 3 C (8,7 A).

 **AVVERTENZA:** il connettore di bilanciamento deve essere inserito nella porta corretta del caricabatterie prima di avviare la carica!

### Procedura di carica della batteria

1. Caricare soltanto batterie integre che risultino fredde al tatto. Accertarsi che la batteria non presenti rigonfiamenti, curvature o fori.
2. Collegare il caricabatterie a una fonte di alimentazione a 12 V (min. un'alimentazione a 10 A), rispettando la polarità.
3. L'indicatore LED dello STATO DI CARICA è acceso rosso fisso.
4. Collegare il cavo di bilanciamento della batteria Li-Po al caricabatterie. Il connettore di bilanciamento è realizzato in modo da evitare l'inversione di polarità.
5. Gli indicatori LED di STATO DELLE CELLE sono verdi o gialli fissi, mentre il LED dello STATO DI CARICA è rosso fisso quando la batteria è sotto carica.
6. La carica della batteria è completa quando tutti i LED sono rossi fissi.
7. Scollegare la batteria dal caricabatterie al termine del processo di carica.

 **ATTENZIONE:** utilizzare solo caricabatterie specificamente progettati per caricare batterie Li-Po. In caso contrario si potrebbero sviluppare incendi, provocando danni personali o materiali.

 **ATTENZIONE:** non superare mai l'intensità della corrente di carica consigliata.

## Codici di carica della batteria

| Indicatori LED di stato delle celle | Indicatore LED di stato della carica | Indicazione |
|---|---|---|
| Spenti | Rosso fisso | Il caricabatterie è alimentato. La batteria Li-Po non è collegata. |
| Giallo | Rosso fisso | La batteria Li-Po è collegata. Il caricabatterie sta bilanciando le celle del pacco batteria |
| Verde | Rosso fisso | La batteria Li-Po è collegata e in carica |
| Rosso | Rosso fisso | La batteria Li-Po è collegata e la carica è stata completata |
| Spenti | Rosso lampeggiante | Nessuna batteria Li-Po collegata: la tensione è al di fuori dell'intervallo di tensione in ingresso<br>Batteria Li-Po collegata: la tensione di almeno una cella della batteria è al di sotto di 2,6 V |

## Avvertenze di carica

 **ATTENZIONE:** L'uso improprio delle batterie Li-Po può provocare incendi, causare lesioni personali e/o danni materiali.

- L'installazione, la carica e l'utilizzo della batteria Li-Po comportano l'assunzione di tutti i rischi associati da parte dell'utente.
- Se in qualsiasi momento la batteria inizia a ingrossarsi o gonfiarsi, interromperne immediatamente l'uso. Se si sta caricando o scaricando la batteria, interrompere e scollegare. Continuando a caricare o scaricare una batteria che si sta ingrossando o gonfiando è possibile provocare incendi.
- Trasportare sempre la batteria o conservarla temporaneamente ad un temperatura da 40–120º F (4–49º C). Se possibile, non conservare la batteria in una macchina o esposta direttamente al sole. In questi casi, potrebbe danneggiarsi o addirittura incendiarsi.
- Effettuare sempre la ricarica delle batterie lontano da materiali infiammabili.
- Controllare sempre la batteria prima di caricarla e non caricare mai batterie danneggiate.
- Utilizzare esclusivamente un caricabatterie specificamente progettato per caricare batterie Li-Po. La carica effettuata con caricabatterie non compatibili può provocare un incendio e causare lesioni personali e/o danni materiali
- Monitorare sempre costantemente la temperatura del pacco batterie durante il caricamento.
- Disconnettere sempre la batteria e il caricabatterie dopo il caricamento e attendere che si raffreddino tra un caricamento e l'altro.
- Non scaricare mai celle Li-Po al di sotto di 3 V sotto carico.
- Non coprire mai le etichette di avvertenza con ganci o bandelle.
- Non lasciare mai le batterie incustodite.
- Non caricare le batterie al di fuori dei livelli raccomandati.
- Caricare solo batterie fredde al tocco.
- Non tentare mai di smontare o modificare il caricatore.
- Non consentire ai minori di caricare i pacchi batteria.
- Non caricare o conservare mai le batterie in luoghi con temperature estremamente alte o estremamente basse (si consiglia una temperatura tra 4–49° C) o esposti alla luce diretta del sole.

## Programmazione del trasmettitore

**Programmare il trasmettitore prima di tentare di collegare o fare volare l'elicottero.** Di seguito, sono indicati i valori di programmazione del trasmettitore per i modelli Spektrum DX6i, DX7/DX7se, DX7s e DX8. I file del modello Spektrum per i trasmettitori AirWare™ sono inoltre disponibili per il download online sul sito della community Spektrum.

⚠ **ATTENZIONE:** Quando si utilizza un trasmettitore Futaba® con un modulo Spektrum DSM, è necessario invertire il canale del gas ed effettuare nuovamente il Binding. Consultare il manuale del vostro modulo Spektrum per settare nuovamente il Bind ed il FailSafe. Consultate il manuale della vostra trasmittente per effettuare l'inversione del canale del gas.

### Configurazione del trasmettitore Spektrum DX6i

**LISTA PER LA CONFIGURAZIONE**

| Tipo di modello | Inversione | Tipo di beccheggio | Timer |
|---|---|---|---|
| HELI | THRO—N | 1 servo a 90 gradi | Tipo—Alla rovescia |
| | AILE—N | | Durata—4:00 |
| | ELEV—R | | Interruttore—Allenamento |
| | RUDD—R | | |
| | GYRO—N | | |
| | PITC—R | | |

**LISTA PER LA REGOLAZIONE**

| | D/R | Expo |
|---|---|---|
| ALET 0 | 100% | INH |
| ELEV 0 | 100% | INH |
| TIMONE 0 | 100% | INH |
| | | |
| ALET 1 | 85% | INH |
| ELEV 1 | 85% | INH |
| TIMONE 1 | 85% | INH |

| REGOLAZIONE DELLA CORSA | |
|---|---|
| THRO | 100% |
| ALET | 100% |
| ELEV | 100% |
| TIMONE | 100% |
| GYRO | 100% |
| PITC | 100% |

| SUB-TRIM* | |
|---|---|
| THRO | 0 |
| ALET | 0* |
| ELEV | 0* |
| TIMONE | 0* |
| GYRO | 0 |
| PITC | 0 |

| GIROSCOPIO | | | |
|---|---|---|---|
| Rate | | INT.MOD. di volo | |
| 0 | 68,0% | NORM | 0 |
| 1 | 67,0% | ACRO-BATICO | 1 |

**MIX BECCHEGGIO**

INIBITO

| CURVA THROTTLE | L | 2 | 3 | 4 | H |
|---|---|---|---|---|---|
| NORM | 0% | 30% | 60% | 60% | 60% |
| ACRO-BATICO | 100% | 100% | 100% | 100% | 100% |
| HOLD | 10% | 10% | 10% | 10% | 10% |

| CURVA PASSO | L | 2 | 3 | 4 | H |
|---|---|---|---|---|---|
| NORM | 30% | 40% | 50% | 75% | 100% |
| ACRO-BATICO | 0% | 25% | 50% | 75% | 100% |
| HOLD | 0% | 25% | 50% | 75% | 100% |

* Non utilizzare mai i sub trim o i trim sui canali ALET, ELEV o TIMONE con l'AR7200BX.

### Configurazione del trasmettitore Spektrum DX7/DX7se

**LISTA DEL SISTEMA**

| Tipo di modello | Tipo di beccheggio | Selezione ingresso | |
|---|---|---|---|
| | | AUX2 | GEAR |
| HELI | 1 servo normale | *INH* | *GYRO* |

**LISTA PER LA REGOLAZIONE**

*POS-0*

| ALET | ELEV | TIMONE |
|---|---|---|
| EXP LIN | EXP LIN | EXP LIN |
| D/R 100% | D/R 100% | D/R 100% |

*POS-1*

| ALET | ELEV | TIMONE |
|---|---|---|
| EXP LIN | EXP LIN | EXP LIN |
| D/R 85% | D/R 85% | D/R 85% |

| AUTO | D/R | EXP |
|---|---|---|
| | NORM | INH |
| | AC-ROB-1 | INH |
| | AC-ROB-2 | INH |
| | HOLD | INH |

**INTERRUTTORE DI INVERSIONE**

| THRO | ALET | ELEV | TIMONE | GEAR | PIT | AUX2 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| N | N | R | R | N | N | N |

| SUB-TRIM* | |
|---|---|
| THRO | 0 |
| ALET | 0* |
| ELEV | 0* |
| TIMONE | 0* |
| GEAR | 0 |
| PITC | 0 |
| AUX2 | 0 |

**REGOLAZIONE DELLA CORSA**

| THRO | ALET |
|---|---|
| H 100% | L 100% |
| L 100% | R 100% |

| ELEV | TIMONE |
|---|---|
| D 100% | L 100% |
| U 100% | R 100% |

| GEAR | PIT |
|---|---|
| + 100% | H 100% |
| - 100% | L 100% |

| AUX2 |
|---|
| + 100% |
| - 100% |

| INTERRUTTORE DISINNESCO THROTTLE | |
|---|---|
| POS. INTERRUTTORE | 0,0% |
| Int. | TIMONE D/R |

| CURVA THRO | L | 1 | 2 | 3 | H |
|---|---|---|---|---|---|
| NORM | 0% | 30% | 60% | 60% | 60% |
| ACROB-1 | 100% | 100% | 100% | 100% | 100% |
| ACROB-2 | 100% | 100% | 100% | 100% | 100% |

| CURVA PASSO | L | 1 | 2 | 3 | H |
|---|---|---|---|---|---|
| NORM | 30% | 40% | 50% | 75% | 100% |
| ACROB-1 | 0% | 25% | 50% | 75% | 100% |
| ACROB-2 | 0% | 25% | 50% | 75% | 100% |
| HOLD | 0% | 25% | 50% | 75% | 100% |

| SENS GIROSCOPIO | | | |
|---|---|---|---|
| AUTO | | MODALITÀ DI VOLO | |
| RATE | | NORM | 0 |
| 0 | 79,0% | ACROB. | 1 |
| 1 | 71,0% | HOLD | 0 |

**TIMER**

ALLA ROVESCIA 4:00

**MIX BECCHEGGIO**

INH

* Non utilizzare mai i sub trim o i trim sui canali ALET, ELEV o TIMONE con l'AR7200BX.

## Configurazione del trasmettitore Spektrum DX7s

### LISTA DEL SISTEMA

| Tipo di modello | Tipo di beccheggio | Selezione interruttore | Configurazione modalità di volo | Avvertenze | Tasso di frame |
|---|---|---|---|---|---|
| Elicottero | 1 servo normale | Tutti gli interruttori INH | Modalità di volo — F Mode | Throttle — Oltre 10 | 11 ms |
| | | | Interruttore di disinnesco — Disinnesco | Acrobatico 1— Attivo | DSMX |
| | | | | Interruttore disinnesco—Attivo | |
| | | | | Allarme—Toni/vibrazioni | |

### LISTA DELLE FUNZIONI

**CONFIGURAZIONE DEL SERVO**

| CORSA | | | SUB TRIM* | | INVERSIONE | |
|---|---|---|---|---|---|---|
| THROTTLE | 100 | 100 | THROTTLE | 0 | THROTTLE | N |
| ALETTONE | 100 | 100 | ALETTONE | 0* | ALETTONE | N |
| ELEVATORE | 100 | 100 | ELEVATORE | 0* | ELEVATORE | R |
| TIMONE | 100 | 100 | TIMONE | 0* | TIMONE | R |
| GYRO | 100 | 100 | GYRO | 0 | GYRO | N |
| PASSO | 100 | 100 | PASSO | 0 | PASSO | N |
| AUX2 | 100 | 100 | AUX2 | 0 | AUX2 | N |

**D/R ED EXPO**

| | POS | D/R | D/R | EXPO | Int. |
|---|---|---|---|---|---|
| ALETTONE | 0 | 100 | 100 | 0 | ALET D/R |
| ALETTONE | 1 | 85 | 85 | 0 | ALET D/R |
| ELEVATORE | 0 | 100 | 100 | 0 | ELEV D/R |
| ELEVATORE | 1 | 85 | 85 | 0 | ELEV D/R |
| TIMONE | 0 | 100 | 100 | 0 | TIMONE D/R |
| TIMONE | 1 | 85 | 85 | 0 | TIMONE D/R |

| INT. THROTTLE |
|---|
| INIBITO |

| ELEMENTO DI CONTROLLO |
|---|
| INT.-INIBITO |

**CURVA THROTTLE**

| | BASSO | 25% | 50% | 75% | ALTO | EXPO |
|---|---|---|---|---|---|---|
| N | 0 | 30 | 60 | 60 | 60 | INH |
| 1 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | INH |
| H | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |

**CURVA PASSO**

| | BASSO | 25% | 50% | 75% | ALTO | EXPO |
|---|---|---|---|---|---|---|
| N | 30 | 40 | 50 | 75 | 100 | INH |
| 1 | 0 | 25 | 50 | 75 | 100 | INH |
| H | 0 | 25 | 50 | 75 | 100 | INH |

**GIROSCOPIO**

| Int. | modalità di volo |
|---|---|
| CAN | Gear |
| NORMALE/POS. 0 | 34,5 |
| ACROBATICO 1/ POS. 1 | 32,5 |
| HOLD | 34,5 |

**CURVA CODA**

| | BASSO | 25% | 50% | 75% | ALTO | EXPO |
|---|---|---|---|---|---|---|
| N | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |
| 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |
| H | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |

**TIMER**

| | |
|---|---|
| MODALITÀ | Alla rovescia |
| DURATA | 4:00 toni/vibr. |
| AVVIO | Uscita throttle |
| POS | 10 |

* Non utilizzare mai i sub trim o i trim sui canali ALET, ELEV o TIMONE con l'AR7200BX.

## Configurazione del trasmettitore Spektrum DX8

### LISTA DEL SISTEMA

| Tipo di modello | Tipo di beccheggio | Selezione interruttore | Configurazione modalità di volo | Fase trim | Avvertenze | Tasso di frame |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Elicottero | 1 servo normale | Tutti gli interruttori INH | Modalità di volo — F Mode | THR 5 | Throttle — Oltre 10 | 11 ms |
| | | | Interruttore di disinnesco — Disinnesco | AIL** 0 | Acrobatico 1—Attivo | DSMX |
| | | | | ELE** 0 | Acrobatico 2—Attivo | |
| | | | | RUD** 0 | Interruttore di disinnesco—Attivo | |
| | | | | R TRIM 0 | Allarme—Toni/vibrazioni | |
| | | | | L TRIM 0 | | |
| | | | | TIPO Comune | | |

**L'impostazione della fase di trim su zero disabilita il trim per quel canale.

### LISTA DELLE FUNZIONI

**CONFIGURAZIONE DEL SERVO**

| CORSA | | | SUB TRIM* | | INVERSIONE | | VELOCITÀ | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| THROTTLE | 100 | 100 | THROTTLE | 0 | THROTTLE | N | THROTTLE | NORM |
| ALETTONE | 100 | 100 | ALETTONE | 0* | ALETTONE | N | ALETTONE | NORM |
| ELEVATORE | 100 | 100 | ELEVATORE | 0* | ELEVATORE | R | ELEVATORE | NORM |
| TIMONE | 100 | 100 | TIMONE | 0* | TIMONE | R | TIMONE | NORM |
| GYRO | 100 | 100 | GYRO | 0 | GYRO | N | GYRO | NORM |
| PASSO | 100 | 100 | PASSO | 0 | PASSO | N | PASSO | NORM |
| AUX2 | 100 | 100 | AUX2 | 0 | AUX2 | N | AUX2 | NORM |
| AUX3 | 100 | 100 | AUX3 | 0 | AUX3 | N | AUX3 | NORM |

**INT. THROTTLE**

INIBITO

**ELEMENTO DI CONTROLLO**

INIBITO

**D/R ED EXPO**

| | POS | D/R | D/R | EXPO | Int. |
|---|---|---|---|---|---|
| ALETTONE | 0 | 100 | 100 | 0 | ALET D/R |
| ALETTONE | 1.2 | 85 | 85 | 0 | ALET D/R |
| ELEVATORE | 0 | 100 | 100 | 0 | ELEV D/R |
| ELEVATORE | 1.2 | 85 | 85 | 0 | ELEV D/R |
| TIMONE | 0 | 100 | 100 | 0 | TIMONE D/R |
| TIMONE | 1.2 | 85 | 85 | 0 | TIMONE D/R |

**CURVA THROTTLE**

| | BASSO | 25% | 50% | 75% | ALTO | EXPO |
|---|---|---|---|---|---|---|
| N | 0 | 30 | 60 | 60 | 60 | INH |
| 1 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | INH |
| 2 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | INH |
| H | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |

**GIROSCOPIO**

| Int. | modalità di volo |
|---|---|
| CAN | Gear |
| NORMALE/POS. 0 | 34,5 |
| ACROBATICO 1/POS. 1 | 32,5 |
| ACROBATICO 2/POS. 2 | 32,5 |
| HOLD | 34,5 |

**CURVA PASSO**

| | BASSO | 25% | 50% | 75% | ALTO | EXPO |
|---|---|---|---|---|---|---|
| N | 30 | 40 | 50 | 75 | 100 | INH |
| 1 | 0 | 25 | 50 | 75 | 100 | INH |
| 2 | 0 | 25 | 50 | 75 | 100 | INH |
| H | 0 | 25 | 50 | 75 | 100 | INH |

**CURVA CODA**

| | BASSO | 25% | 50% | 75% | ALTO | EXPO |
|---|---|---|---|---|---|---|
| N | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |
| 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |
| 2 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |
| H | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | INH |

**TIMER**

| | |
|---|---|
| MODALITÀ | Alla rovescia |
| DURATA | 4:00 toni/vibr. |
| AVVIO | Uscita throttle |
| POS | 25 |

**PIASTRA DI BECCHEGGIO**

INIBITO

* Non utilizzare mai i sub trim o i trim sui canali ALET, ELEV o TIMONE con l'AR7200BX.

## Collegamento del trasmettitore e del ricevitore

Il collegamento è il processo che consente di programmare il ricevitore per il riconoscimento del codice GUID (Globally Unique Identifier) di uno specifico trasmettitore. Prima di far volare l'elicottero, sarà necessario effettuare il collegamento del trasmettitore Spektrum™ DSM® all'unità senza flybar. Per un elenco dei trasmettitori DSM compatibili, visitare il sito www.bindnfly.com.

**AVVERTENZA:** durante il collegamento è necessario spostare il throttle sulla posizione LOW/OFF. In caso contrario, le pale del rotore potrebbero mettersi a girare e l'elicottero potrebbe sollevarsi durante l'inizializzazione dell'AR7200BX, cosa che potrebbe provocare danni a oggetti e lesioni.

| Procedura di collegamento | |
|---|---|
| 1. | Programmare il trasmettitore utilizzando i valori di configurazione del trasmettitore indicati nel manuale. |
| 2. | Inserire il connettore per il collegamento nella porta BND/DAT sull'unità senza flybar. |
| 3. | Collegare la batteria di volo all'ESC. Il LED del menu H lampeggia per segnalare che l'AR7200BX si trova in modalità di collegamento. |
| 4. | Spostare la barra del throttle sulla posizione LOW/OFF e spostare l'interruttore della modalità di volo in modo da selezionare la modalità di volo normale. |
| 5. | Impostare il trasmettitore sulla modalità di collegamento. Il sistema si collega in pochi secondi. Il LED H smette di lampeggiare e l'AR7200BX avvia il processo di inizializzazione. |
| 6. | Al termine del processo di inizializzazione, il LED del menu si spegne e l'indicatore LED di stato si accende in blu fisso. |
| 7. | Scollegare la batteria di volo e rimuovere il connettore di collegamento dall'AR7200BX. Riporre il connettore in un luogo a portata di mano. |

**AVVISO:** rimuovere il connettore di collegamento per evitare che il sistema entri in modalità di collegamento all'accensione successiva.

In caso di problemi, seguire le istruzioni per il collegamento e fare riferimento al manuale di istruzioni dell'AR7200BX per ulteriori informazioni. Se necessario, rivolgersi al servizio di assistenza Horizon di competenza.

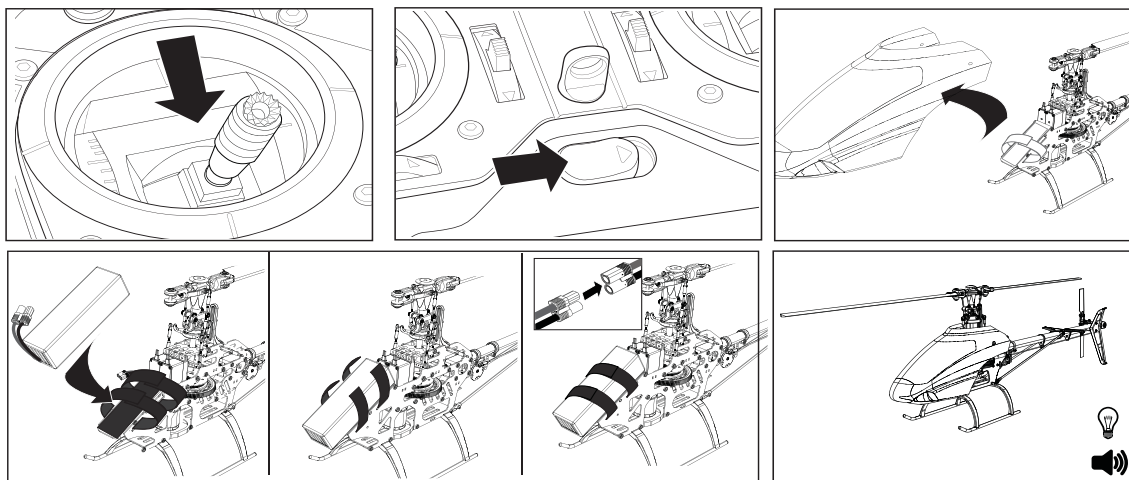
## Disinnesco Acceleratore

Quando l'interruttore di disinnesco dell'acceleratore viene portato sulla posizione ON, il motore dell'elicottero si spegne.  Si continua comunque ad avere il controllo dei comandi del ciclico e del timone dell'elicottero.

Le pale ruoteranno se l'interruttore di disinnesco dell'acceleratore è spento. Per motivi di sicurezza, accendere l'interruttore di disinnesco dell'acceleratore tutte le volte che è necessario toccare l'elicottero o controllarne i comandi di direzione.

Si dovrebbe inoltre portare l'interruttore di disinnesco dell'acceleratore su ON per minimizzare i danni nel caso in cui l'elicottero perda il controllo o rischi di cadere.

Per ulteriori informazioni sulla programmazione dell'interruttore di disinnesco dell'acceleratore, consultare il manuale del trasmettitore.

## Installazione della batteria di volo

1. Abbassare il throttle.
2. Accendere il trasmettitore.
3. Centrare il trim del throttle.
4. Accendere l'interruttore di disinnesco del throttle.
5. Collegare le due parti del velcro al telaio dell'elicottero e alla batteria.
6. Installare la batteria di volo sul telaio dell'elicottero Fissare la batteria di volo con la striscia in velcro.
7. Collegare il cavo della batteria all'ESC.
8. Non muovere l'elicottero fino all'inizializzazione dell'AR7200BX.
   La piastra di beccheggio si muoverà su e giù, indicando che l'unità è pronta. Sull'AR7200BX si accenderà inoltre un LED di stato BLU fisso quando è pronto.
9. Il motore dell'elicottero emetterà una serie di toni, indicando che l'ESC è armato.

**ATTENZIONE:**  scollegare sempre la batteria Li-Po dal ricevitore del velivolo quando non si usa  per evitare di scaricare eccessivamente la batteria. Le batterie scaricate a una tensione inferiore a quella minima consentita dal fabricante possono danneggiarsi dando luogo a prestazioni inferiori ed esponendo a pericolo d'incendio quando vengono caricate.

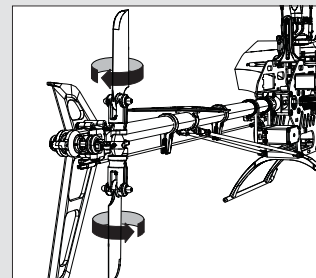
## Conferma delle direzioni dei test di controllo

### Test del giroscopio del ciclico e del timone

**AVVERTENZA:** scollegare il motore dall'ESC prima di eseguire i test di controllo del ciclico e del timone. Il mancato scollegamento del motore dall'ESC può provocare la rotazione delle pale del rotore.

#### *Test del giroscopio del timone*

1. Accendere il trasmettitore.
2. Accendere l'interruttore di disinnesco del throttle e spostare l'interruttore della modalità di volo sulla modalità normale.
3. Collegare la batteria Li-Po all'Esc.

   **AVVISO:** evitare di muovere l'elicottero fino a quando il LED di stato è blu fisso e tutti i LED del menu sono spenti. Il giroscopio non funzionerà correttamente se l'elicottero si muove prima che il LED di stato sia blu fisso.
4. Spostare la barra del timone a destra. Le pale del rotore di coda si muovono come mostrato. Se non si muovono come mostrato, invertire il canale del timone nel trasmettitore.
5. Rilasciare il comando del timone.
6. Ruotare manualmente la fusoliera dell'elicottero verso sinistra. Le pale del rotore di coda si muovono automaticamente come mostrato. Se non si muovono come mostrato, invertire la direzione del sensore di coda sull'AR7200BX (punto F del menu di configurazione). Vedere il manuale di istruzioni dell'AR7200BX per ulteriori informazioni.

#### *Test del giroscopio del ciclico*

Quando si utilizza un sistema senza flybar, il pilota controlla le velocità rotazionali, mentre l'AR7200BX controlla i servo. Il pilota non controlla direttamente i servo con il trasmettitore.

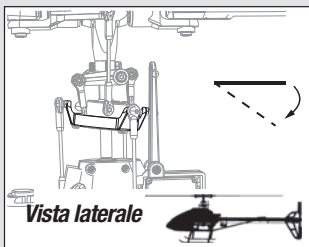
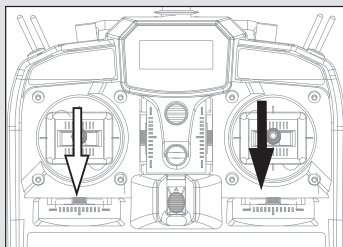
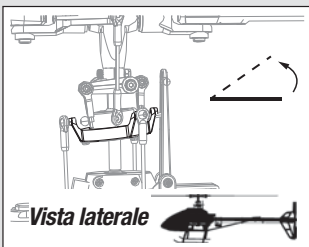
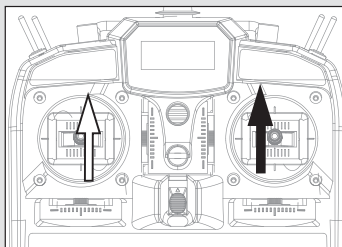
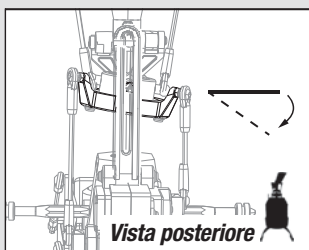
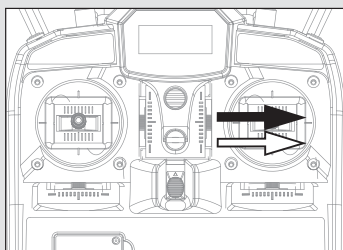
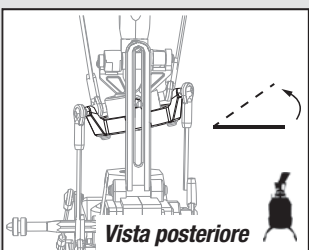
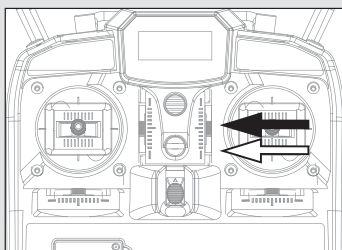
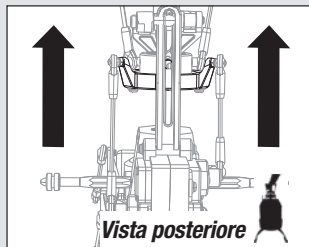
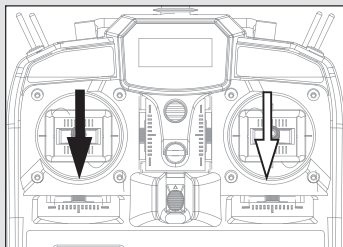
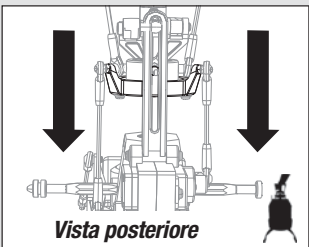
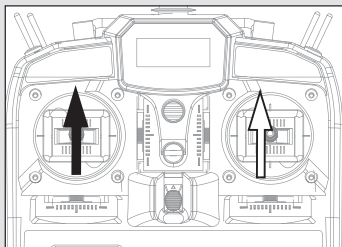
**È normale che la piastra di beccheggio ritorni lentamente indietro alla sua posizione originale dopo un segnale della barra e in modo che i servo non si muovano alla stessa velocità quando il pilota controlla le barre.**

1. Inclinare l'elicottero in avanti. La piastra di beccheggio dovrebbe inclinarsi all'indietro.
2. Inclinare l'elicottero all'indietro. La piastra di beccheggio dovrebbe inclinarsi in avanti.
3. Far rollare l'elicottero verso sinistra. La piastra di beccheggio dovrebbe rollare verso destra.
4. Far rollare l'elicottero verso destra. La piastra di beccheggio dovrebbe rollare verso sinistra.
5. Se la piastra di beccheggio non si muove nella direzione corretta, sarà necessario invertire la direzione del sensore del ciclico. Per ulteriori informazioni, consultare il manuale dell'AR7200BX (Punto M del menu di configurazione).
6. Scollegare la batteria di volo dall'ESC.
7. Spegnere il trasmettitore.
8. Collegare i cavi del motore all'ESC.

**ATTENZIONE:** prima di volare è necessario effettuare il test del ciclico e quello del timone. La mancata conferma della correttezza delle direzioni del sensore può provocare la caduta dell'elicottero con conseguenti danni alle proprietà e lesioni.

### Test di controllo del collettivo e del ciclico

Accendere l'interruttore di disinnesco del throttle e spostare l'interruttore della modalità di volo sulla modalità normale quando si eseguono i test di controllo.

**Elevatore**

**Alettone**

**Passo collettivo**

MODALITÀ 2 ↑ MODALITÀ 1 ⇧

## Test di controllo del motore

Posizionare l'elicottero all'aperto su una superficie pulita, piana e a livello (cemento o asfalto) priva di ostacoli. Restare sempre lontani dalle pale del rotore in movimento.

1 Accendere il trasmettitore. Accertarsi che l'interruttore di disinnesco del throttle sia sulla posizione ON e che l'interruttore della modalità di volo si trovi sulla posizione normale.

**AVVERTENZA:** il motore gira quando il throttle viene incrementato e l'interruttore di disinnesco del throttle è sulla posizione OFF.

2. Abbassare completamente il throttle.

**AVVERTENZA:** tenersi a una distanza di almeno 13 metri dall'elicottero quando il motore è in funzione. Non tentare ancora di far volare l'elicottero.

3. Collegare la batteria Li-Po all'Esc.
4. Spegnere l'interruttore di disinnesco del throttle. Incrementare lentamente il throttle finché le pale iniziano a ruotare. Le pale principali ruotano in senso orario quando si guarda l'elicottero dall'alto. Le pale del rotore di coda ruotano in senso antiorario quando si guarda l'elicottero da destra.

**AVVISO:** se le pale del rotore principale ruotano in senso antiorario, accertarsi di essere nella modalità normale e ridurre il throttle in modo da abbassarlo immediatamente. Portare l'interruttore di disinnesco del throttle su ON. Scollegare la batteria dall'elicottero, invertire la posizione di due dei cavi motore nell'ESC e ripetere il test di controllo del motore.

## Taglio di bassa tensione (LVC)

Il taglio di bassa tensione (LVC) protegge la batteria Li-Po dal rischio di scaricarsi eccessivamente in volo e si attiva quando la batteria raggiunge 3 V per cella in condizioni di carico.

Impostare il timer del trasmettitore su 4 minuti e procedere all'atterraggio alla scadenza del timer.

Un'attivazione ripetuta dell'LVC danneggia la batteria di volo e renderà necessaria la sua sostituzione.

La garanzia non copre i danni derivanti da cadute o i danni alla batteria.

## Avvertenze e linee guida per il volo

- Tenere sempre l'aeromodello a vista e sotto controllo.
- Tenere sempre persone e animali a una distanza di almeno 13 metri quando la batteria è collegata.
- Non lasciare mai che i bambini si avvicinino al prodotto.
- Accendere sempre l'interruttore di disinnesco del throttle in caso di urto del rotore.
- Utilizzare sempre batterie completamente cariche.
- Tenere sempre acceso il trasmettitore mentre l'aeromodello è alimentato.
- Rimuovere sempre le batterie prima dello smontaggio.
- Tenere sempre pulite le parti mobili.
- Tenere sempre asciutte le parti.
- Lasciare sempre raffreddare le parti dopo l'uso prima di toccarle.
- Rimuovere sempre le batterie dopo l'uso.
- Portare sempre con sé un kit di pronto soccorso.
- Portare sempre con sé un mezzo estintore adeguato.
- Non far volare mai l'aeromodello con il cablaggio danneggiato.
- Non toccare mai le parti mobili.

**Prima di scegliere un luogo in cui far volare l'aeromodello, consultare le normative e le ordinanze locali.**

Scegliere un'area aperta e grande lontano da persone e oggetti. I primi voli devono essere effettuati all'aperto in condizioni di vento ridotto. Tenersi a una distanza di almeno 13 metri dall'elicottero quando questo è in volo.

Non tentare di far volare il Blade 500 X in interni.

**ATTENZIONE:** il Blade 500 X è stato progettato per piloti con esperienza nel volo di elicotteri acrobatici a passo collettivo. Il Blade 500 X è più reattivo rispetto agli altri elicotteri Blade. Se non si è un pilota di elicotteri a passo collettivo o 3D esperto, non provare a far volare questo prodotto.

### Decollo

Incrementare con prudenza il throttle e stabilire un volo con un'altezza minima di 1 metro, esternamente all'effetto suolo.

**ATTENZIONE:** non attivare alcun comando relativo all'alettone, all'elevatore o al timone prima del decollo; in caso contrario l'elicottero potrebbe cadere.

### Volo

L'elicottero si stacca dal suolo quando la testa del rotore raggiunge una velocità adatta. Stabilire un volo di livello basso per verificare il corretto funzionamento dell'elicottero. Non è necessario impostare alcun trim; il design senza flybar del Blade 500 X rende il trim superfluo. L'impostazione del trim o del sub-trim può causare uno sbandamento o una rotazione indesiderata dell'elicottero.

I primi voli dovrebbero essere realizzati in modalità normale con dual rate del ciclico e del timone bassi fino a che non si acquisisce dimestichezza con il comportamento di volo del Blade 500 X. Scoprire i rate più adatti al proprio stile di volo.

**ATTENZIONE:** far volare sempre l'elicottero di spalle al sole e al vento per evitare di perdere il controllo del volo.

### Atterraggio

Stabilire un basso livello di volo. Abbassare con prudenza il throttle fino a quando l'elicottero non atterra. Non attivare alcun comando relativo all'alettone, all'elevatore o al timone durante l'atterraggio dell'elicottero.

**Quando l'elicottero è in modalità acrobatica:**

- La velocità di testa del rotore è costante.

- Il rotore principale aumenterà il passo negativo man mano che si sposta la barra del collettivo/throttle dalla posizione centrale della barra a quella bassa. Il passo negativo consente all'elicottero di volare in posizione capovolta e di eseguire manovre acrobatiche.

Passare dalla modalità acrobatica a quella idle up durante un volo con il throttle in prossimità della posizione della barra di volo.

Può succedere che l'elicottero si muova in alto o in basso quando si passa da una modalità all'altra a causa della differenza tra le curve del throttle e del passo.

**AVVERTENZA:** utilizzare esclusivamente pale principali in fibra di carbonio approvate per il Blade 500 X. Non utilizzare pale principali in legno con il Blade 500 X. L'utilizzo di pale in legno potrebbe provocare lesioni o danni materiali.

Se il controllo del ciclico è troppo lento o troppo veloce, regolare i dual rate del trasmettitore, l'expo o la curva di accelerazione a piacere.

## Puntamento del Blade

**ATTENZIONE :** Mantenere sempre una distanza minima di sicurezza di 13 metri quando controllate  il puntamento piano delle pale col rotore.

**Per controllare il puntamento delle pale:**

1. Volare l'elicottero piu' o meno all'altezza degli occhi.
2. Osservare i movimenti delle punte delle pale che dovrebbero restare sullo stesso piano.
3. Se una pala tende ad essere piu' alta dell'altra, atterrare l'elicottero, disconnetere la batteria  e  calibrare il perno di collegamento della pala.
4. Ripetere passo 1 fino al passo 3 fino a quando tutte e due le pale si muovono sullo stesso piano.

## Regolazione del guadagno del giroscopio del timone

• Se la coda si agita o oscilla, abbassare il guadagno sul giroscopio.

*Nel menu giroscopio del trasmettitore incrementare i valori di guadagno del giroscopio gradualmente fino a che l'elicottero non è stabile in una particolare modalità di volo*

• Se la coda sbanda durante il volo, incrementare il guadagno sul giroscopio.

*Sul trasmettitore incrementare i valori di guadagno del giroscopio gradualmente fino a che la coda non inizia ad agitarsi o a oscillare. Dopodiché ridurre il guadagno fino a che la coda non smette di agitarsi/oscillare in una particolare modalità di volo.*

## Regolazione della tensione della cinghia di trasmissione

Un'eccessiva tensione della cinghia può provocare una perdita di potenza e causare il più rapido deterioramento della cinghia. Una tensione eccessivamente lenta può provocare danni alla cinghia e causare la perdita di controllo del rotore di coda durante il volo.

***Per verificare la corretta tensione della cinghia:***

1. Osservare la cinghia di trasmissione del rotore di coda attraverso l'apertura sulla parte superiore dell'alloggiamento coda.
2. Utilizzare una chiave esagonale o un cacciavite standard per comprimere la cinghia attraverso l'apertura.
3. Applicare una leggera pressione sulla cinghia, comprimendola verso il fondo del tail boom.
4. La tensione della cinghia è corretta se il lato compresso della cinghia arriva all'incirca a metà rispetto al lato opposto della cinghia.
    a. *Se il lato compresso della cinghia arriva a più di metà rispetto all'altro lato della cinghia, significa che la tensione è troppo lenta.*
    b. *Se il lato compresso della cinghia non arriva a metà rispetto all'altro lato della cinghia, significa che la tensione è eccessiva.*

***Per regolare la tensione della cinghia:***

1. Allentare le due viti dello stabilizzatore orizzontale.
2. Allentare le sei viti sulla parte posteriore del telaio principale.
3. Fare scorrere il boom in avanti o verso poppa per regolare la tensione della cinghia.
4. Una volta che la tensione della cinghia è regolata correttamente, serrare le sei viti sul retro del telaio.
5. Serrare le viti dello stabilizzatore orizzontale.

## Ispezioni e manutenzione post-volo

| | |
|---|---|
| **Ball link** | Accertarsi che il ball link in plastica tenga ferma la sfera di controllo, ma che non sia troppo aderente alla sfera. Se un link è invece troppo allentato, può staccarsi da quest'ultima durante il volo e provocare la caduta dell'elicottero. Sostituire i ball link usurati prima che si deteriorino. |
| **Pulizia** | Accertarsi che la batteria non sia collegata prima di procedere alla pulizia. Rimuovere polvere e detriti con una spazzola morbida o un panno asciutto privo di pelucchi. |
| **Cuscinetti** | Sostituire i cuscinetti quando si riempiono di tacche (diventando appiccicosi quando girano) o si smussano. |
| **Cablaggio** | Verificare che il cablaggio non blocchi le parti mobili. Sostituire eventuali cablaggi danneggiati o connettori allentati. |
| **Elementi di fissaggio** | Verificare che non siano presenti connettori, viti o altri elementi di fissaggio allentati. Non serrare eccessivamente le viti metalliche nelle parti in plastica. Serrare le viti in modo da far combaciare le parti, quindi ruotare la vite di un altro 1/8 di giro soltanto. |
| **Rotori** | Accertarsi che non vi siano danni alle pale del rotore e ad altre parti che si muovono ad alta velocità.  I danni a tali parti includono incrinature, sbavature scheggiature o graffi. Sostituire le parti danneggiate prima di far volare l'elicottero. |
| **Giroscopio** | Accertarsi che l'AR7200BX sia saldamente fissato al telaio. Se necessario sostituire il nastro biadesivo. L'elicottero cadrà in caso di distacco dell'AR7200BX dal telaio. |

**MENU CONFIGURAZIONE** *LED menu fisso*

| | LED di stato: | SPENTO | Viola | Rosso lampeggiante | Rosso fisso | Blu lampeggiante | Blu fisso |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | **Orientamento montaggio** | | | | posizione eretta (verticale) | | piatto (orizzontale)* |
| B | Servo piastra di beccheggio - **frequenza** | **Defin. dall‘utente** | 50 Hz | 65 Hz | 120 Hz | 165 Hz | 200 Hz* |
| C | Servo coda - **lunghezza impulso posizione centrale** | **Defin. dall‘utente** | 960 μs | | 760 μs | | 1520 μs* |
| D | Servo coda- **frequenza** | **Defin. dall‘utente** | 50 Hz | 165 Hz | 270* Hz | 333 Hz | 560 Hz |
| E | Tail servo - **estremità rotore** | Barra coda – sposta a estremità destra e attende/estremità sinistra e attende | | | | | |
| F | Coda - **direzione sensore** | | | | normale | | invertita* |
| G | Piastra di beccheggio - **centraggio servo** | Posizione di riferimento | ELE pos. centr. | | pos. centr. ALET | | pos. centr. PIT |
| H | Piastra di beccheggio - **mixer** | **Defin. dall‘utente** | meccan. | 90° | 120°* | 140° | 140° (1=1) |
| I | Piastra di beccheggio - **direzioni servo** | norlinvlinv | norlnorlinv* | | norlinvlnor | | norlnorlnor |
| J | Piastra di beccheggio - **geometria passo del ciclico** | Barra alettone – regolare di 6° il passo del ciclico sull‘asse di beccheggio (pale allineate alla fusoliera) | | | | | |
| K | **Intervallo passo collettivo** | Barra del collettivo su posizione max e min e utilizzare la barra della coda per regolare il passo desiderato.<br>Le impostazioni standard forniscono +/- 14 gradi di passo collettivo. | | | | | |
| L | Piastra di beccheggio - **limite del ciclico** | Spostare le barre del passo, elevatore e alettone – regolare i limiti max con la barra della coda | | | | | |
| M | Piastra di beccheggio - **direzioni del sensore** | inv \| inv | inv \| nor | | nor \| inv | | nor \| nor* |
| N | **Direzione ottimizzazione piroette** | | | | normale | | invertita* |

**MENU PARAMETRI** *Il LED del menu lampeggia rapidamente*

| | LED di stato: | SPENTO | Viola | Rosso lampeggiante | Rosso fisso | Blu lampeggiante | Blu fisso |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| A | Piastra di beccheggio - **regolazione centro ciclico** | Barra alettone ed elevatore – reimpostare con barra coda | | | | | |
| B | **Comportamento comando** | **Defin. dall‘utente** | normale | sportivo | pro | estremo | trasmettitore* |
| C | Piastra di beccheggio - **comportamento passo verso l‘alto** | **Defin. dall‘utente** | molto basso | basso | medio* | alto | molto alto |
| D | Coda - **Guadagno blocco coda** | **Defin. dall‘utente** | molto basso | basso | medio* | alto | molto alto |
| E | **Banda morta barra** | **Defin. dall‘utente** | 1 | 2* | 3 | 4 | 5 |
| F | Coda - **precompensazione coppia IX)** | **Defin. dall‘utente** | spenta* | bassa - nor | alta - nor | bassa - inv | alta - inv |
| G | **Risposta del ciclico** | **Defin. dall‘utente** | normale | leggermente incrementata* | incremen-tata | alto | molto alto |
| H | **Aumento passo** | **Defin. dall‘utente** | spento* | basso | medio | alto | molto alto |

**L’AR7200BX incluso nell’elicottero Blade 500 X è pre-programmato con le impostazioni predefinite che seguono. Se si effettua il ripristino delle impostazioni di fabbrica sull’AR7200BX incluso verranno ripristinate le impostazioni predefinite dell’elicottero Blade 500 X.*

Per effettuare il ripristino delle impostazioni di fabbrica dell’AR7200BX del Blade 500 X, accedere a un qualsiasi menu di configurazione e premere il pulsante di configurazione per 10 secondi. Dopo avere effettuato il ripristino delle impostazioni di fabbrica, sarà necessario ricentrare i servo della piastra di beccheggio utilizzando il menu di configurazione G.

**Se si aggiorna il firmware sull’AR7200BX con firmware che non sia Blade 500 X, tutte le impostazioni predefinite dell’elicottero Blade 500 X saranno eliminate. Sarà necessario completare l’intero processo di impostazione dell’AR7200BX prima di poter far volare nuovamente l’elicottero. Fare riferimento al manuale di istruzioni Spektrum AR7200BX.**

## Suggerimenti per il menu parametri dell'AR7200BX

Fare riferimento al manuale Spektrum AR7200BX per la messa a punto del Blade 500 X in base al proprio stile di volo e di controllo attraverso il menu parametri dell'AR7200BX.

Se si desidera modificare il comportamento di controllo del sistema flybar in un comportamento predefinito nell'AR7200BX, regolare il parametro B (il comportamento predefinito è il trasmettitore).

Se si desidera che il comportamento del ciclico sia più lineare OPPURE più simile a quello di un elicottero dotato di flybar, incrementare la risposta del ciclico regolando il parametro G (il valore predefinito è 'leggermente incrementato').

Per dettagli specifici su ciascun parametro fare riferimento al manuale Spektrum AR7200BX.

## Messa a punto e regolazione dell'AR7200BX

| Comportamento osservato | Regolazione suggerita |
|---|---|
| La risposta del ciclico è troppo lenta o troppo rapida | Regolare i punti finali in modo da adattarli al proprio stile di volo. Per ulteriori informazioni, consultare il manuale istruzioni del trasmettitore. |
| | Regolare il parametro del comportamento di controllo nell'AR7200BX in modo da adattarlo al proprio stile di volo. |
| I segnali dei comandi sembrano in ritardo | Incrementare la manopola 2 sull'AR7200BX |
| L'elicottero sembra oltrepassare i segnali e quindi ritornare | Diminuire la manopola 2 sull'AR7200BX |
| La coda dell'elicottero si arresta in modo troppo brusco | Diminuire la manopola 3 sull'AR7200BX |
| La coda dell'elicottero non si arresta in modo preciso | Accertarsi che la tensione della cinghia di trasmissione della coda sia regolata correttamente |
| | Incrementare il guadagno del timone sul trasmettitore |
| | Incrementare la manopola 3 sull'AR7200BX |
| | Regolare il parametro del guadagno del blocco coda del timone nell'AR7200BX |

## Blade 500 X - Guida alla risoluzione dei problemi

| Problema | Possibile causa | Soluzione |
|---|---|---|
| L'elicottero non si collega al trasmettitore (durante il collegamento) | Batteria di volo o batteria trasmettitore quasi scarica | Ricaricare completamente o sostituire la batteria di volo e/o le batterie del trasmettitore |
| | L'AR7200BX non è in modalità di collegamento | Accertarsi che il connettore di collegamento sia collegato alla porta BND/DAT dell'AR7200BX |
| | Il trasmettitore non è in modalità di collegamento | Fare riferimento al manuale di istruzioni del trasmettitore per istruzioni sul collegamento |
| | Il trasmettitore è troppo vicino all'elicottero durante il processo di collegamento | Spegnere il trasmettitore. Spostare il trasmettitore a maggiore distanza dall'elicottero. Scollegare e ricollegare la batteria di volo all'elicottero e seguire le istruzioni di collegamento |
| L'elicottero non si collega al trasmettitore (dopo il collegamento) | L'elicottero è associato a una memoria modello diversa (solo radio ModelMatch) | Scollegare la batteria di volo. Selezionare la memoria modello corretta sul trasmettitore. Ricollegare la batteria di volo. |
| | Batteria di volo/batteria trasmettitore quasi scarica | Sostituire o ricaricare le batterie |
| L'AR7200BX non si inizializza | L'elicottero si è spostato durante l'inizializzazione | Appoggiare l'elicottero sul fianco durante l'inizializzazione in caso di vento |
| | Il trasmettitore è spento | Accendere il trasmettitore |
| | I comandi non sono centrati | Centrare i comandi dell'elevatore, dell'alettone e del timone. Accertarsi che il throttle sia al minimo |
| L'elicottero risponde a tutti i comandi tranne al throttle | Il throttle non è al minimo e/o il trim del throttle è troppo alto. | Abbassare la barra e il trim del throttle |
| | Il trasmettitore non è in modalità normale o l'interruttore di disinnesco del throttle è acceso | Accertarsi che il trasmettitore sia in modalità normale e che l'interruttore di disinnesco del throttle sia spento |
| | Il motore non è collegato all'ESC oppure i suoi cavi sono danneggiati | Collegare i cavi del motore all'ESC e verificare che non siano danneggiati |
| | Batteria di volo quasi scarica | Ricaricare o sostituire la batteria di volo |
| | Canale del throttle invertito | Invertire il canale del throttle sul trasmettitore |
| Mancanza di potenza dell'elicottero | Tensione della batteria di volo bassa | Ricaricare completamente la batteria di volo |
| | Batteria di volo vecchia o danneggiata | Sostituire la batteria di volo |
| | Le celle della batteria di volo non sono bilanciate | Caricare completamente la batteria di volo, lasciando al caricabatterie il tempo di bilanciare le celle |
| | Eccessivo assorbimento di corrente attraverso il BEC | Verificare l'eventuale presenza di danni su tutti i servo e sul motore dell'elicottero |
| | La tensione della cinghia di trasmissione della coda non è corretta. | Vedere la sezione "Controllo della tensione della cinghia di trasmissione della coda" nel presente manuale |

## Blade 500 X - Guida alla risoluzione dei problemi, continua

| Problema | Possibile causa | Soluzione |
|---|---|---|
| L'elicottero non si solleva | La testa del rotore principale non ruota nella direzione corretta | Accertarsi che la testa del rotore principale ruoti in senso orario. Fare riferimento al test di controllo del motore |
| | Le impostazioni del trasmettitore non sono corrette | Controllare le impostazioni della curva del passo e del throttle e la direzione del controllo del passo |
| | Tensione della batteria di volo bassa | Ricaricare completamente la batteria di volo |
| | Le pale del rotore principale sono installate invertite | Installare le pale del rotore principale con il lato più spesso come bordo di entrata |
| La batteria di volo non si carica | La tensione in ingresso al caricabatterie è troppo bassa | La tensione in ingresso deve essere compresa nell'intervallo 10,6–15 VCC con una corrente minima di 10 A |
| | La linguetta di bilanciamento della batteria è danneggiata | Accertarsi che i cavi della linguetta di bilanciamento siano completamente inseriti nel connettore di bilanciamento |
| | La batteria di volo è eccessivamente scaricata | Se la tensione di una cella scende al di sotto dei 3 V, la batteria è danneggiata e deve essere sostituita |
| La coda dell'elicottero ruota fuori controllo | Comando del timone e/o direzione del sensore invertita | Accertarsi che il comando e il sensore del timone funzionino nella direzione corretta |
| | Servo coda danneggiato | Controllare l'eventuale presenza di danni sul servo del timone e sostituire se necessario |
| | Corsa dei bracci di controllo inadeguata | Controllare che la corsa dei bracci di controllo del timone sia corretta e regolare se necessario |
| | Cinghia della coda troppo lenta | Accertarsi che la tensione della cinghia di trasmissione della coda sia regolata correttamente |
| L'elicottero effettua rotazioni fuori piano durante il volo | Il guadagno del ciclico è troppo elevato | Diminuire la manopola 1 sull'AR7200BX |
| | Velocità di testa troppo bassa | Incrementare la velocità di testa dell'elicottero attraverso le impostazioni del trasmettitore e/o utilizzando una batteria di volo completamente carica |
| | Gli smorzatori sono usurati | Sostituire gli smorzatori della testa del rotore principale |

## Garanzia limitata

**Periodo di garanzia**

Garanzia esclusiva - Horizon Hobby, Inc., (Horizon) garantisce che i prodotti acquistati (il "Prodotto") sono privi di difetti relativi ai materiali e di eventuali errori di montaggio. Il periodo di garanzia è conforme alle disposizioni legali del paese nel quale il prodotto è stato acquistato. Tale periodo di garanzia ammonta a 6 mesi e si estende ad altri 18 mesi dopo tale termine.

**limiti della garanzia**

(a) La garanzia è limitata all'acquirente originale (Acquirente) e non è cedibile a terzi. L'acquirente ha il diritto a far riparare o a far sostituire la merce durante il periodo di questa garanzia. La garanzia copre solo quei prodotti acquistati presso un rivenditore autorizzato Horizon. Altre transazioni di terze parti non sono coperte da questa garanzia. La prova di acquisto è necessaria per far valere il diritto di garanzia. Inoltre, Horizon si riserva il diritto di cambiare o modificare i termini di questa garanzia senza alcun preavviso e di escludere tutte le altre garanzie già esistenti.
(b) Horizon non si assume alcuna garanzia per la disponibilità del prodotto, per l'adeguatezza o l'idoneità del prodotto a particolari previsti dall'utente. è sola responsabilità dell'acquirente il fatto di verificare se il prodotto è adatto agli scopi da lui previsti.
(c) Richiesta dell'acquirente – spetta soltanto a Horizon, a propria discrezione riparare o sostituire qualsiasi prodotto considerato difettoso e che rientra nei termini di garanzia. queste sono le uniche rivalse a cui l'acquirente si può appellare, se un prodotto è difettoso.
Horizon si riserva il diritto di controllare qualsiasi componente utilizzato che viene coinvolto nella rivalsa di garanzia. Le decisioni relative alla sostituzione o alla riparazione avvengono solo in base alla discrezione di Horizon. Questa garanzia non copre dei danni superficiali o danni per cause di forza maggiore, uso errato del prodotto, negligenza, uso ai fini commerciali, o una qualsiasi modifica a qualsiasi parte del prodotto.
Questa garanzia non copre danni dovuti ad una installazione errata, ad un funzionamento errato, ad una manutenzione o un tentativo di riparazione non idonei a cura di soggetti diversi da Horizon. La restituzione del prodotto a cura dell'acquirente, o da un suo rappresentante, deve essere approvata per iscritto dalla Horizon.

**Limiti di danno**

Horizon non si riterrà responsabile per danni speciali, diretti, indiretti o consequenziali; perdita di profitto o di produzione; perdita commerciale connessa al prodotto, indipendentemente dal fatto che la richiesta si basa su un contratto o sulla garanzia. Inoltre la responsabilità di Horizon non supera mai in nessun caso il prezzo di acquisto del prodotto per il quale si chiede la responsabilità. Horizon non ha alcun controllo sul montaggio, sull'utilizzo o sulla manutenzione del prodotto o di combinazioni di vari prodotti. Quindi Horizon non accetta nessuna responsabilità per danni o lesioni derivanti da tali circostanze. Con l'utilizzo e il montaggio del prodotto l'utente acconsente a tutte le condizioni, limitazioni e riserve di garanzia citate in questa sede.
Qualora l'utente non fosse pronto ad assumersi tale responsabilità associata all'uso del prodotto, si suggerisce di di restituire il prodotto intatto, mai usato e immediatamente presso il venditore.

**Indicazioni di sicurezza**

Questo è un prodotto sofisticato di hobbistica e non è un giocattolo. Esso deve essere manipolato con cautela, con giudizio e richiede delle conoscenze basilari di meccanica e delle facoltà mentali di base. Se il prodotto non verrà manipolato in maniera sicura e responsabile potrebbero risultare delle lesioni, dei gravi danni a persone, al prodotto o all'ambiente circostante. Questo prodotto non è concepito per essere usato dai bambini senza una diretta supervisione di un adulto. Il manuale del prodotto contiene le istruzioni di sicurezza, di funzionamento e di manutenzione del prodotto stesso. È fondamentale leggere e seguire tutte le istruzioni e le avvertenze nel manuale prima di mettere in funzione il prodotto. Solo così si eviterà un utilizzo errato e di preverranno incidenti, lesioni o danni.

**Domande, assistenza e riparazioni**

Il vostro negozio locale e/o luogo di acquisto non possono fornire garanzie di assistenza o riparazione senza previo colloquio con Horizon. questo vale anche per le riparazioni in garanzia. Quindi in tale casi bisogna interpellare un rivenditore, che si metterà in contatto subito con Horizon per prendere una decisione che vi possa aiutare nel più breve tempo possibile.

**Manutenzione e riparazione**

Se il prodotto deve essere ispezionato o riparato, si prega di rivolgersi ad un rivenditore specializzato o direttamente ad Horizon. il prodotto deve essere Imballato con cura. Bisogna far notare che i box originali solitamente non sono adatti per effettuare una spedizione senza subire alcun danno. Bisogna effettuare una spedizione via corriere che fornisce una tracciabilità e un'assicurazione, in quanto Horizon non si assume alcuna responsabilità in relazione alla spedizione del prodotto. Inserire il prodotto in una busta assieme ad una descrizione dettagliata degli errori e ad una lista di tutti i singoli componenti spediti. Inoltre abbiasmo bisogno di un indirizzo completo, di un numnero di telefono per chiedere ulteriori domande e di un indirizzo e-mail.

**Garanzia a riparazione**

Le richieste in garanzia verranno elaborate solo se è presente una prova d'acquisto in originale proveniente da un rivenditore specializzato autorizzato, nella quale è ben visibile la data di acquisto. Se la garanzia viene confermata, allora il prodotto verrà riparato o sostituito. Questa decisione spetta esclusivamente a Horizon Hobby.

**Riparazioni a pagamento**

Se bisogna effettuare una riparazione a pagamento, effettueremo un preventivo che verrà inoltrato al vostro rivenditore. La riparazione verrà effettuata dopo l'autorizzazione da parte del vostro rivenditore. La somma per la riparazione dovrà essere pagata al vostro rivenditore. Le riparazioni a pagamento avranno un costo minimo di 30 minuti di lavoro e in fattura includeranno le spese di restituzione. Qualsiasi riparazione non pagata e non richiesta entro 90 giorni verrà considerata abbandonata e verrà gestita di conseguenza.
**Attenzione:** Le riparazioni a pagamento sono disponibili solo sull'elettronica e sui motori. Le riparazioni a livello meccanico, soprattutto per gli elicotteri e le vetture RC sono molto costose e devono essere effettuate autonomamente dall'acquirente.

## Indirizzi per informazioni su garanzia e assistenza

| Paese di acquisto | Horizon Hobby | Indirizzo | Telefono / indirizzo di posta elettronica |
|---|---|---|---|
| Germania | Horizon Technischer Service | Christian-Junge-Straße 1<br>25337 Elmshorn, Germany | +49 (0) 4121 2655 100<br>service@horizonhobby.de |

## Informazioni e servizio assistenza clienti

| Paese di acquisto | Horizon Hobby | Indirizzo | Telefono / indirizzo di posta elettronica |
|---|---|---|---|
| Germania | Horizon Hobby GmbH | Christian-Junge-Straße 1<br>25337 Elmshorn, Germany | +49 4121 46199 100<br>service@horizonhobby.de |

## Informazioni sulla conformità per l'Unione Europea

### Dichiarazione di conformità

(in conformità con ISO/IEC 17050-1)

N. HH2012041903 CE

Prodotto/i: Blade 500 X BNF
Numero(i) articolo: BLH4080
Classe dei dispositivi: 1

L'oggetto della dichiarazione di cui sopra è conforme ai requisiti delle specifiche elencate qui di seguito, secondo le disposizioni delle direttive europee R&TTE 1999/5/EC e EMC 2004/108/EC e LVD 2006/95/EC:

**EN 301 489-1 V1.7.1: 2006**
**EN 301 489-17 V1.3.2: 2008**

**EN 60950-1:2006+A11**

**EN55022: 2010**
**EN55024: 2010**

Firmato per conto di:
Horizon Hobby, Inc.
Champaign, IL USA
19 aprile 2012

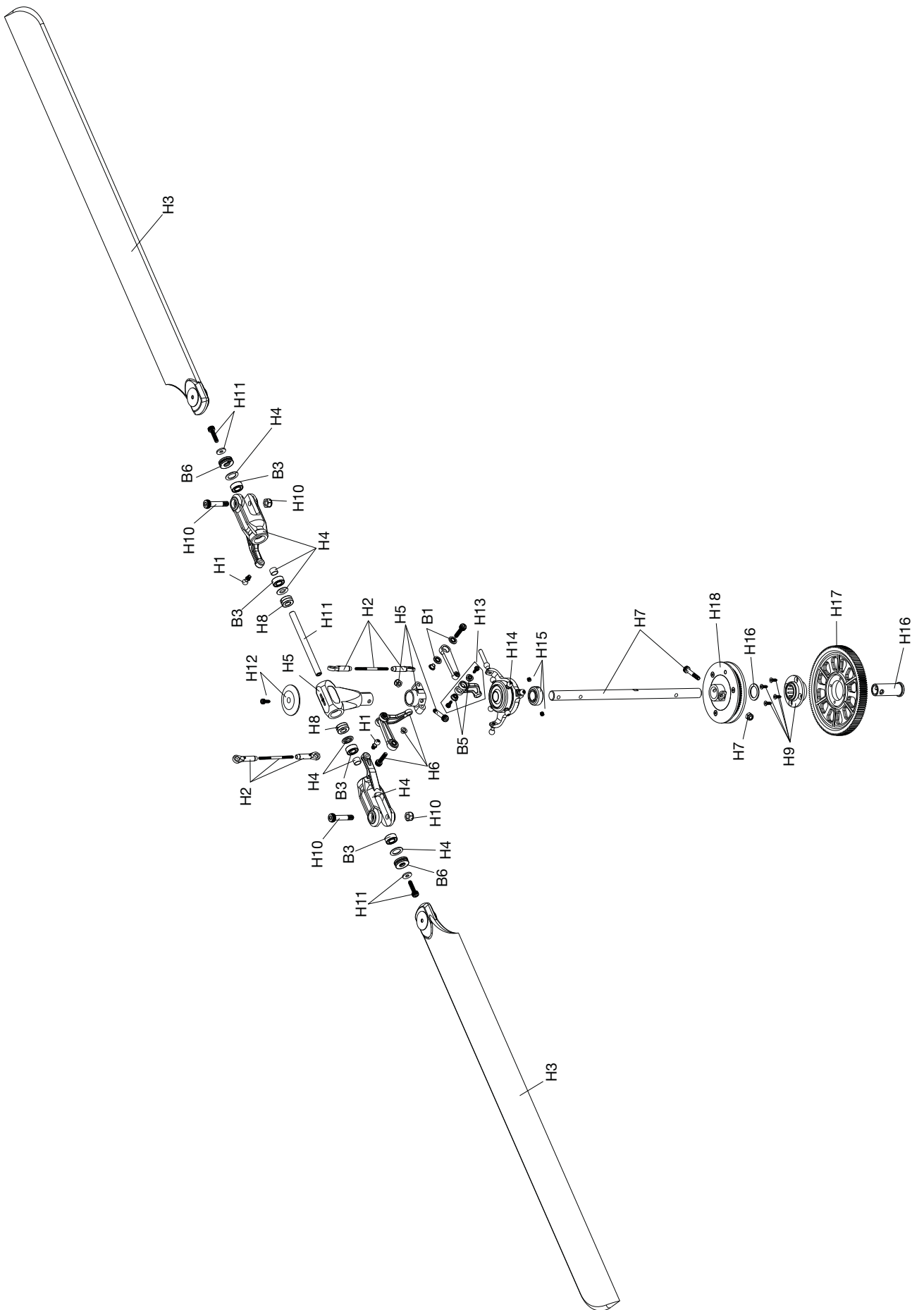
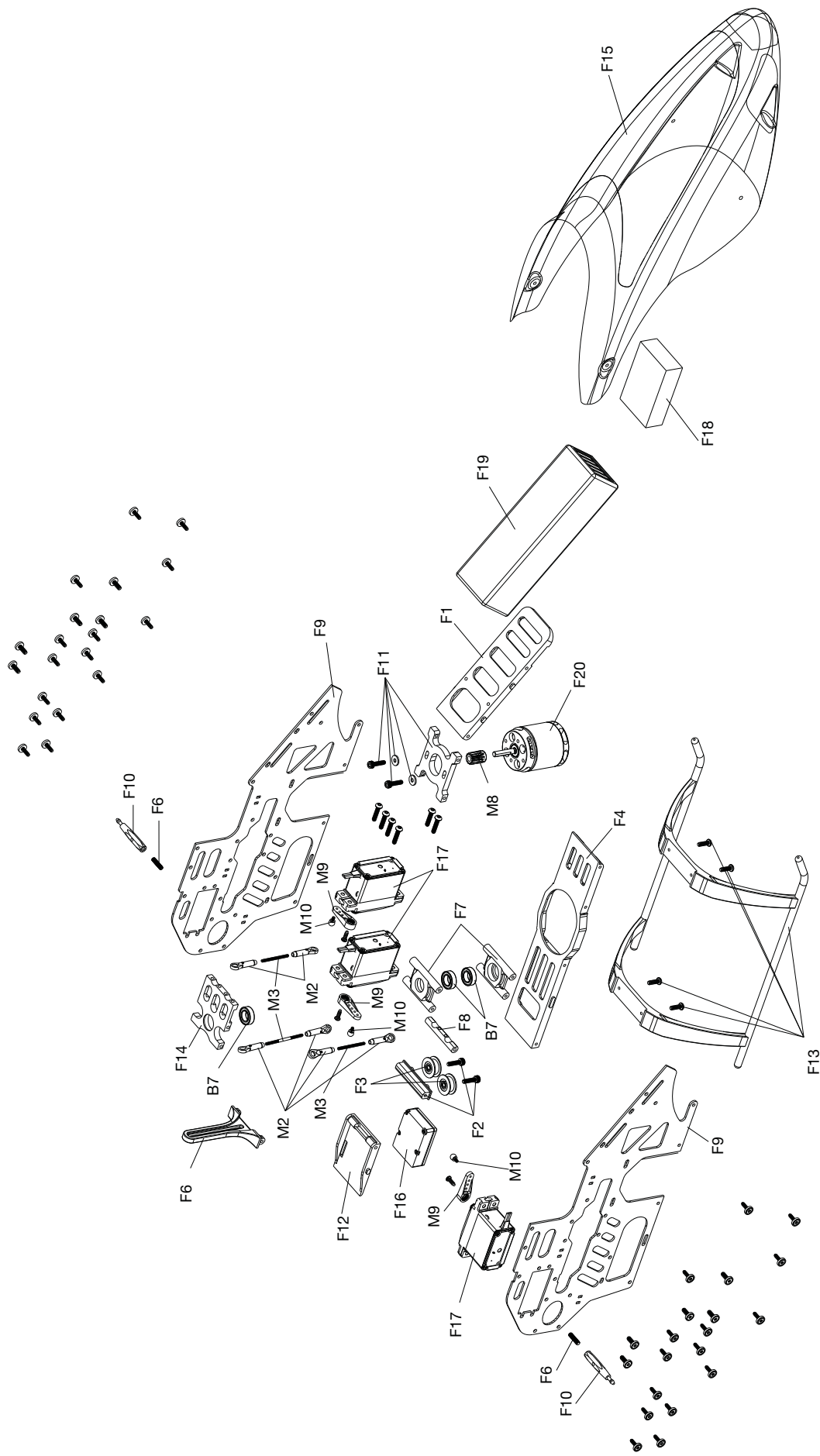
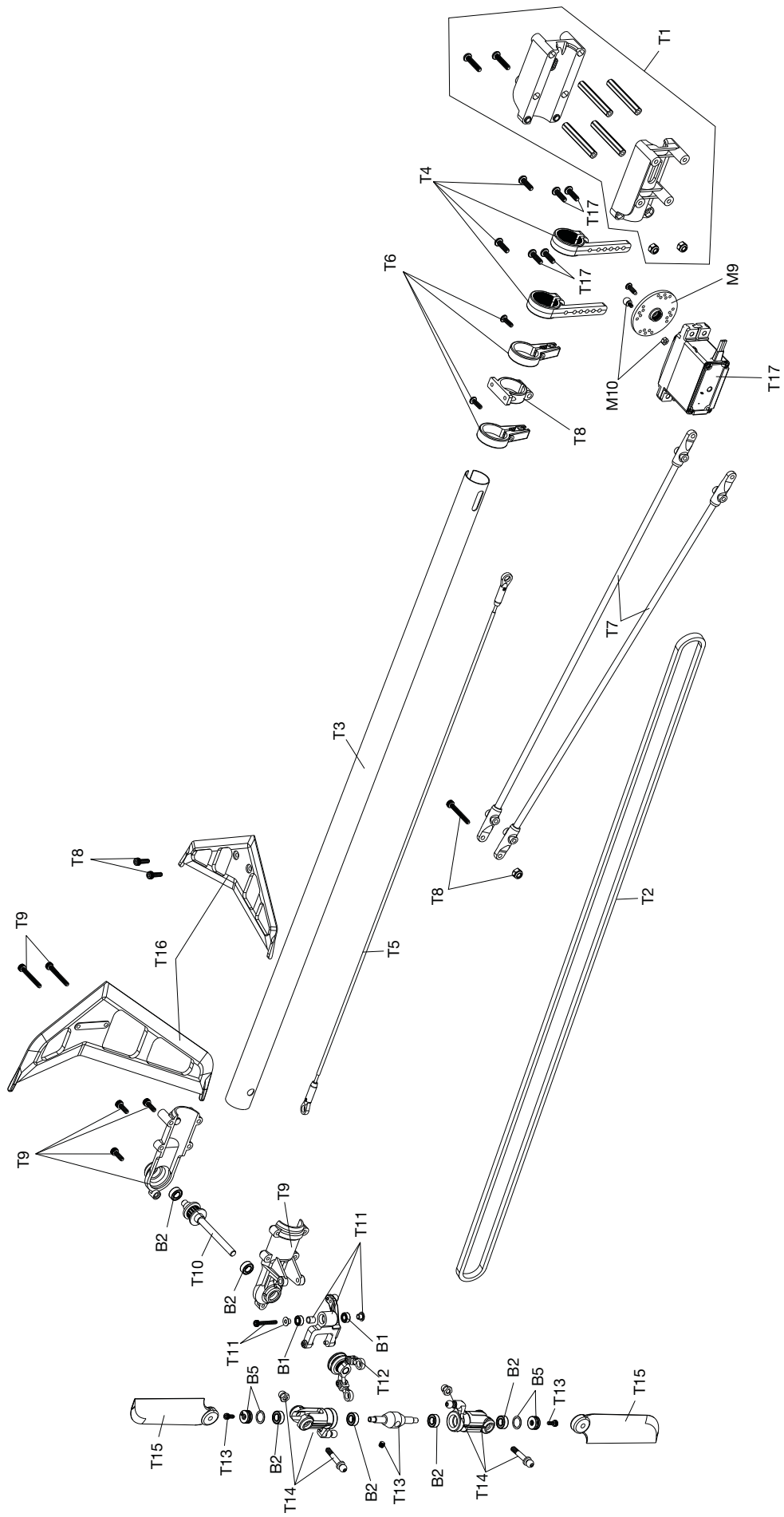
Steven A. Hall
Vice Presidente
Operazioni internazionali e Gestione del rischio
Horizon Hobby, Inc.

### Istruzioni per lo smaltimento di RAEE da parte di utenti dell'Unione Europea

Questo prodotto non deve essere smaltito insieme ai rifiuti domestici. Invece è responsabilità dell'utente lo smaltimento di tali rifiuti, che devono essere portati in un centro di raccolta designato per il riciclaggio di rifiuti elettrici e apparecchiature elettroniche. Effettuare la raccolta differenziata e il riciclaggio dei rifiuti provenienti da apparecchiature al momento dello smaltimento contribuisce a preservare le risorse naturali e garantisce che il riciclaggio sia svolto in modo da proteggere la salute e l'ambiente. Per ulteriori informazioni sui punti di raccolta si prega di contattare il proprio ufficio locale, il servizio di smaltimento rifiuti o il negozio presso il quale è stato acquistato il prodotto.

H3
H10
B6
H1
B3
H11
H12
H2
H8
H5
B3
H4
H10
H11
H4
H10
H4
H8
B3
H3
B3
H11
H1
H2
H5
H6
B6
H4
H10
B1
B5
H13
H14
H15
H3
H7
H18
H7
H16
H9
H17
H16

F10
F6
F6
F14
B7
M2
M3
M2
M10
M9
F9
M3
F12
F3
M9
M10
F11
F16
M9
F17
F8
F7
F17
F1
F2
B7
M8
F19
M10
F6
F10
F20
F4
F15
F9
F18
F13

T1
T4
T17
T17
T6
M9
M10
T17
T8
T7
T3
T8
T8
T2
T9
T16
T5
T9
T9
B2
T10
B2
T11
T11
B1
B1
T12
B2
B5
T13
T15
T15
T13
B5
B2
T14
B2
T13
B2
T14

## Head Explosion/ Explosionszeichnung Rotorkopf / Vue éclatée de la tête/ Vista esplosa della testa

| # | Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|---|
| H1 | BLH4003 | Main Rotor Grip FBL Control Balls (2): B500 X | Blade Blatthalter Kugelköpfe (2): B500 X | Rotules de commande, poignée, rotor principal FBL (2) : B500 X | Sfere controllo FBL portapala rotore principale (2): B500 X |
| H2 | BLH4004 | Flybarless Linkage Set: B500 X | Blade Flybarless Anlenkungset: B500 X | Jeu de commandes sans barre : B500 X | Set di leveraggi senza flybar: B500 X |
| H3 | BLH4015 | CF FBL Main Blade Set w/washsers: B500 X | Blade Carbon Hauptrotorblätter m. Unterlegscheibe : B500 X | Jeu de pales principales CF FBL avec rondelles : B500 X | Set pala principale CF FBL con rondelle: B500 X |
| H4 | BLH4017 | FBL Main Rotor Grip Set: B500 X | Blade Flybarless Rotorblatthalter Set: B500 X | Jeu de poignée, rotor principal FBL : B500 X | Set portapala rotore principale FBL: B500 X |
| H5 | BLH4022 | Aluminum FBL Head Block Set: B500 X | Blade Aluminum Flybarless Rotorkopf-block Set: B500 X | Jeu de contour FBL en aluminium : B500 X | Set blocco testa FBL in alluminio: B500 X |
| H6 | BLH4031 | FBL Follower Arms: B500 X | Blade Flybarless Taumelscheibenmitne-hmer : B500 X | Bras suiveur FBL : B500 X | Bracci inseguitore FBL: B500 X |
| H7 | BLH4047 | FBL Main Shaft (2): B500 X | Blade Flybarless Hauptwelle (2): B500 X | Arbre principal FBL (2) : B500 X | Albero principale FBL (2): B500 X |
| H8 | BLH1802 | 80 Degree Dampers (4): B500 3D/X | Blade 80° Dämpfer (4): B500 3D/X | Clés 80 degré (4) : B500 3D/X | Smorzatori 80 gradi (4): B500 3D/X |
| H9 | BLH1803 | One-Way Bearing Hub w/One way bearing: B500 3D/X | Blade Freilauf: B500 3D/X | Moyeu à roulement unidirectionnel avec moyeu unidirectionnel : B500 3D/X | Mozzo cuscinetto a senso unico con cuscinetto a senso unico: B500 3D/X |
| H10 | BLH1816 | Main Rtr Blade Mntng Screw&Nut set (2): B500 3D/X | Blade Hauptrotorblätterschrauben u. Muttern Set (2): B500 3D/X | Jeu de vis et écrous pour le maintien des pales du rotor principal (2) : B500 3D/X | Set viti e dadi per il montaggio delle pale del rotore principale (2): B500 3D/X |
| H11 | BLH1821 | Spindle Set (2): B500 3D/X | Blade Spindle Set (2): B500 3D/X | Jeu de broches (2) : B500 3D/X | Set alberino (2): B500 3D/X |
| H12 | BLH1829 | Head Button Set: B500 3D/X | Blade Rotorkopfabdeckungset : B500 3D/X | Jeu de vis à de tête bouton : B500 3D/X | Set viti a testa bombata: B500 3D/X |
| H13 | BLH1832 | Washout Control Arm Link Set: B500 3D/X | Blade Pitchkompensator Verbinder-stücke: B500 3D | Jeu d'arrêt de bras de la commande de lavage : B500 3D/X | Set collegamento bracci di comando washout: B500 3D/X |
| H14 | BLH1833 | Aluminum Swashplate: B500 3D/X | Blade Aluminium Taumelscheibe : B500 3D/X | Plateau cyclique en aluminium : B500 3D/X | Piastra di beccheggio in alluminio: B500 3D/X |
| H15 | BLH1848 | Mainshaft Retaining Collar: B500 3D/X | Blade Stellring Rotorwelle : B500 3D/X | Bagues de maintien de l'axe principal : B500 3D/X | Fascetta di sostegno dell'albero princi-pale: B500 3D/X |
| H16 | BLH1849 | One-Way Bearing Shaft and Shim Set: B500 3D/X | Blade Freilauf mit Unterlegscheibe Set: B500 3D/X | Jeu de cale et d'arbre de roulement unidirectionnel : B500 3D/X | Set spessori e albero cuscinetto a senso unico: B500 3D/X |
| H17 | BLH1851 | Main Gear (2): B500 3D/X | Blade Hauptzahnrad (2): B500 3D/X | Couronne principale (2) : B500 3D/X | Ingranaggio Principale (2): B500 3D/X |
| H18 | BLH1853 | Belt Drive Pulley: B500 3D/X | Blade Spannrolle Riemen : B500 3D/X | Poulie, courroie de transmission : B500 3D/X | Puleggia azionamento cinghia: B500 3D/X |

## Main Frame Explosion

| # | Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|---|
| F1 | BLH1810 | Battery Tray Set: B500 3D/X | Blade Akkuhalter Set: B500 3D/X | Set de compartiment de batterie : B500 3D/X | Set vassoio batteria B500 3D/X |
| F2 | BLH1811 | Belt Guide Cross Member Set: B500 3D/X | Blade Kreuzriemenhalter Set : B500 3D/X | Set de guide de courroie en croix B500 3D/X | Set membro incrociato guida della cinghia: B500 3D/X |
| F3 | BLH1814 | Belt Pulley Guides with Bearings (2): B500 3D/X | Blade Riemenantriebsführung mit Lager (2): B500 3D/X | Guides de poulie de courroie avec roulements (2) : B500 3D/X | Guide della puleggia della cinghia con cuscinetti (2): B500 3D/X |
| F4 | BLH1819 | Bottom Tray Set: B500 3D/X | Träger unten/B500 3D/X | Set de compartiment inférieur : B500 3D/X | Set vassoio inferiore: B500 3D/X |
| F5 | BLH1827 | Servo Mounting Tab Set: B500 3D/X (not shown) | Blade Servohalter Set: B500 3D/X | Set de languettes de montage de servo : B500 3D/X (non représenté) | Set tab montaggio servo: B450 3D/X (non mostrato) |
| F6 | BLH1834 | Anti-Rotation Bracket/Guide: B500 3D/X | Blade Taumelscheibenführung : B500 3D/X | Tasseau/guide d'anticouple : B500 3D/X | Staffa/guida anti-rotazione: B500 3D/X |
| F7 | BLH1835 | Lower Bearing Block Set: B500 3D/X | Blade unteres Lagerhalter Set: B500 3D/X | Set de bloc à billes inférieur : B500 3D/X | Set blocco cuscinetto inferiore: B500 3D/X |
| F8 | BLH1836 | Servo Support Cross Member: B500 3D/X | Blade Servo Support Halter: B500 3D/X | Partie en croix du support de servo B500 3D/X | Membro incrociato supporto del servo: B500 3D/X |
| F9 | BLH1839 | CF Main Frame Set: B500 3D/X | Blade Carbon Hauptrahmen Set: B500 3D/X | Set de cellule principale CF : B500 3D/X | Set telaio principale CF: B500 3D/X |
| F10 | BLH1841 | Canopy Mounts: B500 3D/X | Blade Kabinenhaubenhalter : B500 3D/X | Supports de bulle : B500 3D/X | Montanti calottina: B500 3D/X |

## Main Frame Explosion / Explosionzeichnung Rumpf / Vue éclatée de la cellule principale / Vista esplosa telaio principale

| # | Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|---|
| F11 | BLH1843 | Aluminum Motor Mount: B500 3D/X | Blade Aluminum Motorhalter : B500 3D/X | Support moteur en aluminium : B500 3D/X | Montante del motore in allumino: B500 3D/X |
| F12 | BLH1844 | Receiver Tray Set: B500 3D/X | Blade Empfängerhalterset : B500 3D/X | Set de compartiment récepteur : B500 3D/X | Set vassoio ricevitore: B500 3D/X |
| F13 | BLH1845B | Landing Gear Set Black: B500 3D/X | Blade Kufengestell schwarz: B500 3D/X | Jeu de train d'atterrissage principal, noir : B500 3D/X | Set del carrello di atterraggio, nero: B500 3D/X |
| F14 | BLH1854 | Upper Bearing Block Set: B500 3D/X | Blade Lagerhalter oben : B500 3D/X | Set de bloc à billes supérieur : B500 3D/X | Set blocco cuscinetto superiore: B500 3D/X |
| F15 | BLH4081 | Fireball Canopy: B500 3D | Blade Kabinenhaube : B500 3D | Bulle « Fireball » B500 3D | Calottina asta: B500 3D |
| F16 | SPM AR7200BX | AR7200BX 7CH DSMX Flybarless Control System | AR7200BX 7CH DSMX Flybarless | Module AR7200BX 7voies DSMX Flybarless | Sistema di controllo Flybarless AR7200BX 7CH DSMX |
| F17 | SPMSH310 | SH310 Digital Cyclic Servo | Spektrum SH310 Austausch Blade 500 Taumelscheiben Servo | Servo de cyclique numérique SH310 | SH310 Servo digitale ciclico |
| F18 | EFLA370H | 70-Amp S-BEC Brushless ESC | E-flite 70A Hubschrauber Brushless Regler: B500 3D/X | CEV (ES) Brushless 70 A S-BEC | ESC Brushless S-BEC 70 Amp: |
| F19 | EFLB 29006S30 | 2900 mAh 6S 22.2V 30C Li-Po 13AWG EC3 | E-flite 2900 mAh 6S 22.2V 30C Li-Po Akku 13AWG EC3 | Li-Po 6S 22,2 V 30C 2900 mAh EC3 13AWG | 2900 mAh 6S 22.2V 30C Li-Po 13AWG EC3 |
| F20 | EFLM1370H | 520H Helicopter Motor 1320Kv | E-flite 520H Hubschrauber Motor 1320Kv | Moteur d'hélicoptère 520H 1320Kv | 520H Motore elicottero 1320Kv |

## Tail Explosion /Explosionzeichnung Heck / Vue éclatée de la queue/Vista esplosa della coda

| # | Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|---|
| T1 | BLH1846 | Tail Boom Case Set: B500 3D/X | Blade Heckrohrhalter Set: B500 3D/X | Set de poutre de queue : B500 3D/X | Set case asta della coda: B500 3D/X |
| T2 | BLH1856 | Tail Drive Belt: B500 3D/X | Blade Heckrotorriemen: B500 3D/X | Courroie d'entraînement d'anticouple : B500 3D/X | Cinghia di trasmissione di coda: B500 3D/X |
| T3 | BLH1857 | Tail Boom (2): B500 3D/X | Blade Heckrohr (2) Set: B500 3D/X | Poutre de queue (2) : B500 3D/X | Asta della coda (2): B500 3D/X |
| T4 | BLH1858 | Tail Servo Boom Mount (2): B500 3D/X | Blade Heckrotorservohalter (2): B500 3D/X | Support de servo d'anticouple (2) : B500 3D/X | Montante asta servo di coda (2): B500 3D/X |
| T5 | BLH1859 | Tail Linkage/Pushrod Set (2): B500 3D/X | Blade Heckrotorgestänge Set (2): B500 3D/X | Set de biellettes/tiges d'anticouple (2) B500 3D/X | Set collegamento di coda/asta di spinta (2): B500 3D/X |
| T6 | BLH1860 | Tail Pushrod Support Guide/Set: B500 3D/X | Blade Heckrotorgestängehalter : B500 3D/X | Set de support de tiges d'anticouple : B500 3D/X | Set/guida di sostegno asta di spinta di coda: B500 3D/X |
| T7 | BLH1861 | CF Tail Boom Brace Set (2): B500 3D/X | Blade Kohlefaserheckrohrhalter (2): B500 3D/X | Set de renforts de poutre CF (2) : B500 3D/X | Set di sostegno braccio asta della coda (2): B500 3D/X |
| T8 | BLH1862 | Horizontal Fin Mount: B500 3D/X | Blade Leitwerkshalter : B500 3D/X | Support de stabilisateur : B500 3D/X | Montaggio deriva orizzontale: B500 3D/X |
| T9 | BLH1863 | Tail Case Set: B500 3D/X | Blade Aluminum Leitwerkshalter : B500 3D/X | Boîtier d'anticouple : B500 3D/X | Set case coda: B500 3D/X |
| T10 | BLH1865 | Tail Rotor Shaft and Drive Pulley (2): B500 3D/X | Blade Heckrotorwelle mit Riemen-scheibe (2): B500 3D/X | Axe d'anticouple et poulie (2) : B500 3D/X | Albero rotore di coda e puleggia di trasmissione (2): B500 3D/X |
| T11 | BLH1867 | Tail Rotor Pitch Lever Set: B500 3D/X | Blade Heckrotorpitchhebel Set: B500 3D/X | Set de levier de pas d'anticouple : B500 3D/X | Set leva pitch del rotore di coda: B500 3D/X |
| T12 | BLH1868 | Tail rotor Pitch Control Slider Set: B500 3D/X | Blade Schiebehülse Heckrotor Set: B500 3D/X | Set de slider d'anticouple : B500 3D/X | Set cursore comando passo rotore di coda: B500 3D/X |
| T13 | BLH1869 | Tail Rotor Hub: B500 3D/X | Blade Heckrotorzentralstück : B500 3D/X | Moyeu d'anticouple : B500 3D/X | Mozzo rotore di coda: B500 3D/X |
| T14 | BLH1870 | Tail Rotor Blade Grip/Holder Set: B500 3D/X | Blade Heckrotorblatthalter : B500 3D/X | Set de pieds/support de pales d'anticouple : B500 3D/X | Set pinza/sostegno pale del rotore: B500 3D/X |
| T15 | BLH1871 | Tail Rotor Blade Set: B500 3D/X | Blade Heckrotorblätter Set: B500 3D/X | Set de pales anticouple : B500 3D/X | Set pale del rotore di coda: B500 3D/X |
| T16 | BLH1872B | Stabilizer Fin Set Black: B500 3D/X | Blade Leitwerksfinnenset schwarz : B500 3D/X | Set de stabilisateur/dérive, noir : B500 3D/X | Set deriva di stabilizzazione nero: B500 3D/X |
| T17 | SPMSH410 | SH410 High-Speed Digital Tail Servo | Spektrum SH410 Austausch Blade 500 Kreisel Servo | Servo numérique d'anticouple grande vitesse SH410 | SH410 Servo digitale ad alta velocità della coda |

## Bearings / Lager / Roulements à billes / Cuscinetti

| # | Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|---|
| B1 | EFLH1115 | 3x6x2.5 Bearing (2) | Blade 3x6x2,5 Kugellager(2) | Roulement 3×6×2,5 (2) | 3×6×2.5 Cuscinetto (2) |
| B2 | BLH1605 | 4x8x3 Bearing (2) | Blade 4x8x3 Kugellager (2) | Roulement 4×8×3 (2) | 4×8×3 Cuscinetto (2) |
| B3 | BLH1642 | 5x10x4 Bearing (2) | Blade 5x10x4 Kugellager (2) | Roulement 5×10×4 (2) | 5×10×4 Cuscinetto (2) |
| B4 | BLH1620 | 3x8x3.5 Thrust Bearing (2) | Blade Drucklager (2) 3 x 8x 3,5 | Butées à billes 3×8×3,5 (2) | 3×8×3.5 Cuscinetto a sfere (2) |
| B5 | BLH1809 | 2x5x2.5 Flanged Bearing (2) | Blade 2x5x2,5 Kugellager mit Flanke (2) | Butées à billes à rebord 2×5×2,5 (2) | 2×5×2.5 Cuscinetto flangiato (2) |
| B6 | BLH1820 | 5x11x4.5 Thrust Bearing (2) | Blade Drucklager 5x11x4,5 (2) | Butées à billes 5×11×4,5 (2) | 5×11×4.5 Cuscinetto a sfere (2) |
| B7 | BLH1842 | 8x14x4 Bearing | Blade 8x14x4 Kugellager | Roulement 8×14×4 | 8×14×4 Cuscinetto |
| B8 | BLH1852 | One-Way Bearing: B500 3D/X | Blade Freilauf: B500 3D/X | Roulement unidirectionnel : B500 3D/X | Cuscinetto ad autorotazione B500 3D/X |

## Miscellaneous / Verschiedenes / Divers / Varie

| # | Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|---|
| M1 | BLH1801 | Helicopter Main Blade Holder (not shown) | Blade B500 3D/X Blatthalter *(nicht abgebildet)* | Support de pale de principale *(non représenté)* | Supporto pala principale elicottero *(non mostrato)* |
| M2 | BLH1837 | Ball Link Set: B500 3D/X | Blade Kugelkopf Set: B500 3D | Set de rotules : B500 3D/X | Set collegamento sfera: B500 3D/X |
| M3 | BLH1838 | Linkage Rod/Pushrod Set: B500 3D | Blade Gestänge Set: B500 3D | Set de biellettes/tiges : B500 3D | Set asta/asta di spinta del giunto: B500 3D |
| M4 | BLH1855 | Control Ball Set: B500 3D | Blade Kugelset : B500 3D | Set de rotules de commande : B500 3D | Set sfera di controllo: B500 3D |
| M5 | BLH1864 | Battery Strap Velcro (2): B500 3D/X *(not shown)* | Blade Klettband Akkuhalter (2): B500 3D/X *(nicht abgebildet)* | Brides de batterie Velcro (2) : B500 3D/X *(non représenté)* | Fascette in velcro della batteria (2): B450 3D/X *(non mostrato)* |
| M6 | BLH1873 | Complete Hardware Set: B500 3D | Blade Kleinteile kpl. Set: B500 3D | Set de matériel complet : B500 3D | Set completo hardware: B500 3D |
| M7 | BLH1874 | Mounting Accessories: B500 3D/X | Blade Montage Zubehör : B500 3D/X | Accessoires de montage : B500 3D/X | Accessori di montaggio: B500 3D/X |
| M8 | BLH1813 | 13T Pinion: B500 3D/X | Blade 13T Ritzel: B500 3D/X | Pignon 13T : B500 3D/X | 13T pignone: B500 3D/X |
| M9 | BLH1876 | Servo Arm Set: B500 3D/X | Blade Servoarm Set: B500 3D/X | Jeu de bras de servo : B500 3D/X | Set braccio del servo: B500 3D/X |
| M10 | BLH1877 | Servo Control Ball Set: B500 3D/X | Blade B500 3D/X Servokugelkopf Set | Set de rotules de commande de servo : B500 3D/X | Set sfera di controllo servo: B500 3D/X |
| M11 | EFLC3120 | 6S 22.2V Li-Po Balancing Charger 2.5A *(not shown)* | 6S 22.2V Li-Po Balancer Ladegerät 2.5A *(nicht abgebildet)* | Chargeur-équilibreur Li-Po 6S 22,2 V 2,5 A *(non représenté)* | 6S 11,1 V LiPo caricabatterie con bilanciatore, 2,5A *(non mostrato)* |

## Optional Parts / Optionale Bauteile / Pièces optionnelles / Pezzi opzionali

| Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|
| BLH4017A | Aluminum FBL Main Rotor Grip Set: B500 X | Blade Aluminium Flybarless Rotorblat-thalter Set: B500 X | Jeu de poignée, rotor principal FBL en aluminium : B500 X | Set portapala rotore principale FBL in alluminio: B500 X |
| BLH4031A | Aluminum FBL Follower Arms: B500 X | Blade Aluminium Flybarless Taumels-cheibenmitnehmer : B500 X | Bras suiveur en aluminium FBL : B500 X | Bracci inseguitore FBL in alluminio: B500 X |
| BLH4081A | Powder Canopy: B500 X | Blade Powder Kabinenhaube: B500 X | Verrière : B500 X | Calotta Powder: B500 X |
| BLH4081FG | Fiberglass canopy: B500 X | Blade GFK Kabinenhaube: B500X | Verrière en fibre de verre : B500 X | Calotta in fibra di vetro: B500 X |
| BLH1834A | Aluminum Anti-Rotation Bracket: B500 3D/X | Blade Aluminum Taumelscheibenfüh-rung : B500 3D/X | Tasseau anti-rotation en aluminium : B500 3D/X | Staffa anti-rotazione in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1835A | Aluminum Bearing Blocks: B500 3D/X | Blade Aluminum unteres Lagerhalterset Set: B500 3D/X | Blocs à billes en aluminium : B500 3D/X | Blocchi cuscinetto il alluminio: B500 3D/X |
| BLH1841A | Aluminum Canopy Mounts: B500 3D/X | Blade Aluminium Kabinenhaubenhalter : B500 3D/X | Supports de bulle en aluminium : B500 3D/X | Montanti calottina in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1845 | Landing Gear Set White: B500 3D/X | Blade Kufengestell weiss: B500 3D/X | Jeu de train d'atterrissage principal, blanc : B500 3D/X | Set del carrello di atterraggio, bianca: B500 3D/X |
| BLH1857C | Carbon Fiber Tail Boom: B500 3D/X | Blade B500 3D/X Heckausleger Kohlefaser | Poutre de queue en fibre de carbone : B500 3D/X | Asta di coda in fibra di carbonio: B500 3D/X |

## Optional Parts / Optionale Bauteile / Pièces optionnelles / Pezzi opzionali

| Part # | English | Deutsch | Françias | Italiano |
|---|---|---|---|---|
| BLH1858A | Aluminum Tail Servo Mount: B500 3D/X | Blade Aluminium Heckrotorservohalter : B500 3D/X | Support de servo d'anticouple en aluminium : B500 3D/X | Montante del servo di coda in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1861A | Tail Boom Brace/Support Set/Aluminum E: B500 3D/X | Blade Kohlefaserheckrohrhalter (2): B500 3D/X | Set de renforts et support de poutre en aluminium E : B500 3D/X | Sostegno asta della coda/set supporto/alluminio E: B500 3D/X |
| BLH1862A | Aluminum Horizontal Fin Mount: B500 3D/X | Blade Leitwerkshalter : B500 3D/X | Support de dérive horizontale en aluminium : B500 3D/X | Montante deriva orizzontale in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1863A | Aluminum Tail Case: B500 3D/X | Blade Aluminum Heckrotorgehäuse : B500 3D/X | Boitier d'anticouple en aluminium B500 3D/X | Case coda in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1865A | Tail Rotor Shaft Aluminum Drive Pulley: B500 3D/X | Blade AluminiumTail Heckrotorwelle mit Riemenscheibe (2): B500 3D/X | Axe d'anticouple et poulie en aluminium : B500 3D/X | Puleggia trasmissione in alluminio dell'albero del rotore di coda: B500 3D/X |
| BLH1867A | Aluminum Pitch Lever: B500 3D/X | Blade Aluminium Heckrotorpitchhebel Set : B500 3D/X | Levier de pas d'anticouple en aluminium : B500 3D/X | Leva del pitch in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1868A | Aluminum Tail Pitch Slider: B500 3D/X | Blade Aluminium Schiebehülse Heckrotor Set : B500 3D/X | Slider d'anticouple en aluminium : B500 3D/X | Cursore del pitch in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1870A | Aluminum Tail Rotor Grip Set: B500 3D/X | Blade Aluminium Heckrotorblatthalter Set: B500 3D/X | Set de pieds de pales d'anticouple en aluminium : B500 3D/X | Set di serraggio del rotore di coda in alluminio: B500 3D/X |
| BLH 1871GR | Tail Rotor Blade Set, Green: B500 3D/X | Blade B500: Heckrotorblätter; Grün | Set de pales d'anticouple, vert : B500 3D/X | Set pale del rotore di coda, verde: B500 3D/X |
| BLH 1871OR | Tail Rotor Blade Set, Orange: B500 3D/X | Blade B500: Heckrotorblätter Orange | Set de pales d'anticouple, orange : B500 3D/X | Set pale del rotore di coda, arancione: B500 3D/X |
| BLH 1871YE | Tail Rotor Blade Set, Yellow: B500 3D/X | Blade B500: Heckrotorblätter Gelb | Set de pales d'anticouple, jaune : B500 3D/X | Set pale del rotore di coda, giallo: B500 3D/X |
| BLH1872B | Stabilizer Fin Set Black: B500 3D/X | Blade Leitwerksfinnenset schwarz : B500 3D/X | Set de stabilisateur/dérive, noir : B500 3D/X | Set deriva di stabilizzazione nero: B500 3D/X |
| BLH1872C | Carbon Fiber Fin Set: B500 3D/X | Blade Carbon Finnenset : B500 3D/X | Set de dérive en fibre de carbone : B500 3D/X | Set deriva in fibra di carbonio: B500 3D/X |
| BLH1874A | Aluminum Servo Control Arms: B500 3D/X | Blade Aluminium Servoarme : B500 3D/X | Bras de servos en aluminium : B500 3D/X | Bracci comandi servo in alluminio: B500 3D/X |
| BLH1875 | 12T Pinion: B500 3D/X | Blade 12T Ritzel: B500 3D/X | Pignon 12T : B500 3D/X | 12T pignone: B500 3D/X |
| BLH1885 | Bell 222 Painted Scale Fuselage: B500 3D/X | Blade 500 Bell 222 Rumpf Set lackiert | Fuselage à l'échelle couleurs Bell 222 B500 3D/X | Fusoliera in scala Bell 222 dipinta: B500 3D/X |
| BLH1899 | Carrying Case: B500 3D/X | Blade Tragekoffer B500 3D /X | Coffret de transport : B500 3D/X | Alloggiamento di trasporto: B500 3D/X |
| BLH4099 | Aluminum 500 Flybarless Conversion Set: B500 3D | Aluminium 500 Flybarless Umbau Set: B500 3D | Set de conversion Flybarless 500 en aluminium : B500 3D | Set conversione senza flybar 500 in alluminio: B500 3D |
| EFLC3025 | Celectra 80W AC/DC Multi-Chemistry Battery Charger | E-flite 80W AC/DC Multi-Batterie Ladegerät - EU | Chargeur de batterie multi-types CA/CC Celectra 80 W | Caricabatterie per batteria multi-chimica 80 W CA/CC |
| EFLC4005 | 12VDC, 120W Power Supply | E-flite 12VDC 120W Netzgerät | Alimentation 12 V CC, 120 W | 12VCC, 120W alimentatore |
| EFLC3020 | Celectra 200W DC Multi-Chemistry Battery Charger | E-flite 200W DC Multi-Batterie Ladegerät | Chargeur de batterie multi-types CC Celectra 200 W | Celectra 200W DC caricabatteria multichimico |
|  | DX8 DSMX Transmitter Only | Spektrum DX8 DSMX Sender | Émetteur DSMX DX8 seul | Solo trasmettitore DSMX DX8 |
|  | DX6i DSMX Transmitter Only | Spektrum DX6i DSMX Nur Sender | Émetteur DSMX DX6i seul | DX6i DSMX Solo trasmettitore |
|  | DX7s Transmitter Only | Spektrum DX7s nur Sender | Émetteur DX7s seul | DX7s Solo trasmettitore |